Notice d'utilisation MG5574-FR-FR | D.1 | 14.01.2019

AMAPAD

La présente notice d'utilisation est pertinente à partir des versions logicielles suivantes : 3.23

CE

AMAZONE

Notice d'utilisation d'origine

TABLE DES MATIÈRES

A Au sujet de la présente notice d'utilisation 5

1 Importance de la notice d'utilisation 5

2 Documents afférents 5

3 Représentation utilisée 5

3.1 *Remarques* 5

3.2 *Consignes opératoires* 6

3.3 *Listes* 7

3.4 *Numéros de positions* 7

3.5 *Textes du logiciel* 7

3.6 *Chemins d'orientation* 7

4 Votre opinion nous intéresse 8

B Notice de montage 9

C Aperçu de l'AmaPad 10

1 Branchements et touches 10

2 Boutons de base et LED 10

D Utilisation de base 11

1 Allumer l'AmaPad 11

2 Éteindre l'AmaPad 12

3 Réinitialisation de l'AmaPad 13

4 Utilisation de l'écran tactile 13

5 Utilisation des boutons de base 14

6 Passage entre les menus principaux 15

E Aperçu de l'interface graphique 17

1 Avertissements généraux 17

2 Avertissements du terminal universel 17

3 Éléments de commande généraux 18

3.1 *Liste de sélection* 18

3.2 *Clavier et pavé numérique* 19

3.3 *Assistants* 19

4 Aperçu du menu de service 21

5 Boutons dans le menu de service 22

5.1 *Boutons dans le menu de mission* 22

5.2 *Bouton dans le menu du champ* 22

5.3 *Boutons dans le menu des données de mission* 23

5.4 *Boutons dans le menu des lignes de voie* 23

5.5 *Bouton dans le menu des options de direction* 24

5.6 *Bouton dans le menu du décalage GPS* 24

5.7 *Boutons du mode carte* 24

5.8 *Boutons dans le menu de fonctions* 25

5.9 *Boutons sur le terminal universel* 25

5.10 *Autres boutons* 26

6 Aperçu du menu des fonctions 26

7 Aperçu de la vue de carte 27

8 Aperçu du tableau de bord 28

9 Aperçu du terminal universel 30

F Configuration de l'AmaPad 31

1 Utilisation du menu setup 31

2 Paramétrage de l'utilisateur 32

2.1 *Paramétrage de la région* 32

2.2 *Configuration de la barre lumineuse* 33

2.3 *Configuration de l'environnement* 36

2.4 *Configuration des cartes* 43

2.5 *Modifier les droits d'accès de l'utilisateur* 46

2.6 *Fixation de la commande par utilisateur* 47

3 Procédure de réglages système 48

3.1 *Configuration des fonctions* 48

3.2 *Configurer GPS* 57

3.3 *Configuration des ports sériels* 67

3.4 *Régler les alarmes* 68

3.5 *Configuration des points de repère* 70

3.6 *Configuration de l'ISOBUS* 71

4 Configuration du véhicule 76

4.1 *Création d'un nouveau véhicule* 76

4.2 *Sélection du véhicule* ... 80
4.3 *Importation des données du véhicule* ... 81
4.4 *Copie des données du véhicule* ... 82
4.5 *Ajout des données géométriques du véhicule aux données de tâche* ... 82
4.6 *Configurer l'appareil de commande de direction* ... 83

5 Installer l'appareil de travail ... 87
5.1 *Utiliser l'assistant pour la détection de l'appareil de travail* ... 87
5.2 *Création d'un nouvel outil* ... 89
5.3 *Sélection de l'outil* ... 91
5.4 *Importation des données géométriques de l'outil* ... 91
5.5 *Copier les données de l'outil* ... 92
5.6 *Configurer l'ECU* ... 93
5.7 *Réglage du chevauchement* ... 94
5.8 *Configurer la commande de tronçonnement* ... 95
5.9 *Fixation de la limite inférieure pour la vitesse de l'outil* ... 98
5.10 *Configuration des signaux sonores* ... 99
5.11 *Configuration de la simulation de la vitesse GPS* ... 100
5.12 *Activer la position GPS NMEA2000* ... 101

G Utilisation du menu de service ... 102

1 Utilisation du menu des fonctions ... 102
1.1 *Ouverture de la miniature* ... 102
1.2 *Agrandissement de la miniature* ... 102
1.3 *Utilisation du registre dans la miniature* ... 103
1.4 *Fermeture de la miniature* ... 103

2 Utilisation du mode carte ... 104
2.1 *Appeler le mode carte* ... 104
2.2 *Agrandissement ou réduction de la carte* ... 105
2.3 *Modification de la perspective* ... 105
2.4 *Décalage de la carte* ... 105
2.5 *Sélection des niveaux de carte* ... 106

3 Configurer le tableau de bord ... 107
3.1 *Ajout de champs de données* ... 107
3.2 *Modification des champs de données* ... 109

H Travail sans tâche ... 111

I Gestion des tâches ... 113

1 Utilisation des assistants de tâche ... 113
2 Utilisation du démarrage rapide ... 113
3 Modification des données de base ... 114
4 Démarrage d'une tâche ... 114
5 Interruption de la tâche ... 116
6 Création d'une nouvelle tâche ... 116
7 Importation des données de mission ... 117
8 Exporter les données de mission ... 119
9 Sélectionner une tâche ... 120
10 Filtrer des tâches ... 121
11 Trier des tâches ... 122
12 Supprimer une mission ... 123
13 Modifier les données de tâche ... 123
14 Appeler les informations de mission ... 124
15 Définition du temps de travail ... 125

J Gestion des champs ... 127

1 Création d'un nouveau champ ... 127
2 Créer la ligne de limite ... 128
2.1 *Création manuelle de la ligne de limite* ... 128
2.2 *Interruption de l'enregistrement de la ligne limite* ... 130
2.3 *Création des lignes limite avec un fichier shape* ... 131
2.4 *Création d'une ligne de limite à partir d'un recouvrement* ... 132
3 Modification de la ligne de limite ... 134
4 Configuration de la tournière ... 136
5 Régler l'action en tournière ... 137
6 Supprimer toutes les lignes de limite ... 140
7 Placer un point de repère ... 140
7.1 *Placement des points de repère pour les points de danger* ... 140
7.2 *Poser le point de repère personnalisé* ... 141

7.3 *Poser un point de repère pour la correction de la dérivation GPS* 142
7.4 *Édition des points de repère* 144

K Utilisation des lignes de voie 146

1 Sélectionner le mode de guidage 146
2 Création d'une droite A-B 147
3 Création manuelle de la ligne A-B 148
4 Création des lignes de voie ondulées 150
5 Création des lignes de voie circulaires 152
6 Création des lignes ondulées adaptatives 153
7 Réutilisation des lignes de voie 154
8 Suivre les lignes de voie 155
8.1 *Contrôler l'écart par rapport à la voie avec la barre lumineuse* 155
8.2 *Contrôle de l'écart à la voie avec le tableau de bord* 156
9 Corriger les lignes de voie 157

L Correction de la réception GPS ... 158

1 Correction de la dérive GPS 158
1.1 *Correction de la dérive GPS avec les options de la dérive GPS* 158
1.2 *Correction de la dérive GPS avec le point de repère* 159
2 Corriger les lignes de voie 161
2.1 *Déplacement des lignes de voie pas à pas* 161
2.2 *Déplacer la ligne de voie de la longueur indiquée* 162
2.3 *Déplacement de la ligne de voie à la position du véhicule* 162
3 Enregistrer les lignes de voie corrigées 163
4 Appel des informations du GPS 163

M Utilisation de la conduite automatique 165

1 Étalonner la direction 165
2 Appel de l'état de la direction 166
3 Coordonner la conduite automatique 169
4 Mise en marche de la conduite automatique . 170
5 Mettre en marche la conduite automatique avec temporisation 170
6 Arrêter la conduite automatique 171

N Utilisation du terminal universel .. 172

1 Ouverture du terminal universel 172
2 Agrandir la zone dans la miniature 173
3 Utilisation des attributions automatiques AUX-N 173
4 Gestion des fonctions AUX-N 175
4.1 *Ouvrir les attributins AUX-N* 175

O Utilisation de la détection de marche arrière automatique 178

P Utilisation de la commande des tronçons 179

1 Utilisation de la commande manuelle des tronçons 179
2 Utilisation de la commande automatique des tronçons 181
3 Configuration du mode de contrôle 182
3.1 *Réglage du mode de contrôle pour les segments extérieurs* 185
3.2 *Fixer la tolérance du chevauchement pour la limite* 186
4 Fixation de la limite 187

Q Utilisation du contrôle de débit 190

1 Utilisation d'une tâche avec carte d'application 190
2 Ajout de la carte d'application à la mission 191
3 Définition d'une valeur de consigne fixe pour le contrôle du débit 195
4 Réglage de la commande Peer pour le contrôle du débit 196
5 Configuration du contrôle de débit 199
5.1 *Modification de la valeur de retombée* .. 199
5.2 *Documentation des informations sur le produit* 200
5.3 *Création d'un produit* 202
5.4 *Enregistrement d'un mélange* 202
5.5 *Ajout d'un mélange* 203

6 Sélection de la carte de recouvrement 204

7 Sélection de la carte VRC 206

8 Configuration de l'échelle de recouvrement ... 207

8.1 *Configurer manuellement l'échelle de recouvrement* 207

8.2 *Déterminer les zones de débit à l'aide du débit* 209

R Gestion des données de base 211

1 Utilisation du gestionnaire de données de base 211

2 Exportation de la sauvegarde des données de la tâche 212

S Utiliser les pages d'accueil globales 214

1 Enregistrer la page d'accueil globale 214

2 Gestion des pages d'accueil globales 214

3 Sélection des pages d'accueil globales 215

T Créer une capture d'écran 216

U Éliminer les erreurs 217

1 Attribuer les codes d'erreur 217

2 Analyser l'affichage LED 219

3 Appel du diagnostic système 221

4 Déterminer la version logicielle 221

Sommaires

1 GLOSSAIRE 222

2 INDEX DES MOTS-CLÉS 224

Au sujet de la présente notice d'utilisation

A

CMS-T-00000344-A.1

1 Importance de la notice d'utilisation

CMS-T-00000180-B.1

La notice d'utilisation est un document important et une partie du produit électronique.

1. Avant le travail, lire et respecter les sections correspondantes de la notice d'utilisation.
2. Conserver la notice d'utilisation.
3. Tenir la notice d'utilisation à portée de main.
4. Remettre la notice d'utilisation à l'utilisateur suivant.

2 Documents afférents

CMS-T-00000346-A.1

- Notice d'utilisation pour le récepteur GPS
- Notice d'utilisation pour le logiciel de la machine

3 Représentation utilisée

CMS-T-00000347-A.1

3.1 Remarques

CMS-T-00000348-A.1

REMARQUE

Les astuces d'application et des remarques vous aident à utiliser au mieux toutes les fonctions de l'appareil.

3.2 Consignes opératoires

CMS-T-00000473-A.1

Consignes opératoires numérotées

CMS-T-005217-A.1

Les consignes qui doivent être exécutées dans l'ordre chronologique sont représentées par des consignes opératoires numérotées. Il convient de respecter l'ordre indiqué des consignes. La réaction consécutive à la consigne opératoire correspondante est signalée par une flèche.

1. Opération 1

➡ Réaction de l'appareil à l'opération 1

2. Opération 2

Consignes opératoires avec alternative

CMS-T-00000110-A.1

Les consignes opératoires alternatives sont introduites par le mot « ou ». Exemple :

1. Opération

   ou

   Opération alternative

2. Opération

Consignes opératoires avec seulement une opération

CMS-T-005211-B.1

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

► Opération

Consignes opératoires sans ordre chronologique

CMS-T-005214-B.1

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

► Opération

► Opération

► Opération

3.3 Listes

CMS-T-00000350-A.1

Les listes sont utilisées par exemple pour la présentation des différentes possibilités de sélection. Les entrées dans les listes sont introduites par des points.

Exemple :

- Entrée 1
- Entrée 2
- Entrée 3

3.4 Numéros de positions

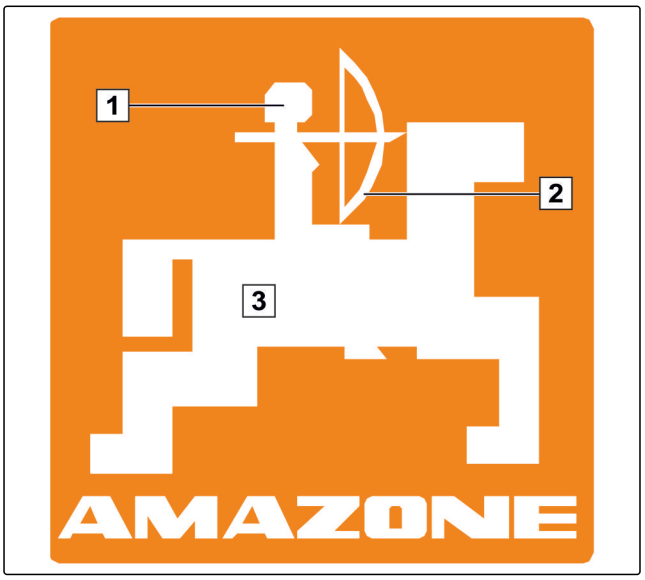
CMS-T-00000351-A.1

Les numéros de position dans le texte ou dans la légende se rapportent aux numéros de position dans les graphiques situés à côté ou au-dessus. Les numéros de position dans les graphiques peuvent être reliés par des lignes de position.

1 Position 1

2 Position 2

3 Position 3



3.5 Textes du logiciel

CMS-T-00000474-A.1

Les textes de l'interface du logiciel sont marqués par des guillements droits.

Exemple : *"Menu Setup"*

3.6 Chemins d'orientation

CMS-T-00000352-A.1

Les chemins d'orientation comprennent les noms des menus à travers lesquels l'utilisateur doit naviguer pour atteindre le menu souhaité.

Exemple : *"Setup" > "Diagnostic" > "Versions du logiciel"*

4 Votre opinion nous intéresse

CMS-T-00000353-A.1

Chères lectrices, chers lecteurs, Nous actualisons régulièrement nos notices d'utilisation. A cet égard, vos suggestions d'amélioration nous permettent de rendre nos notices d'utilisation plus agréables et faciles à utiliser. Par conséquent, n'hésitez pas à nous envoyer vos suggestions par lettre, fax ou courriel :

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen, Allemagne

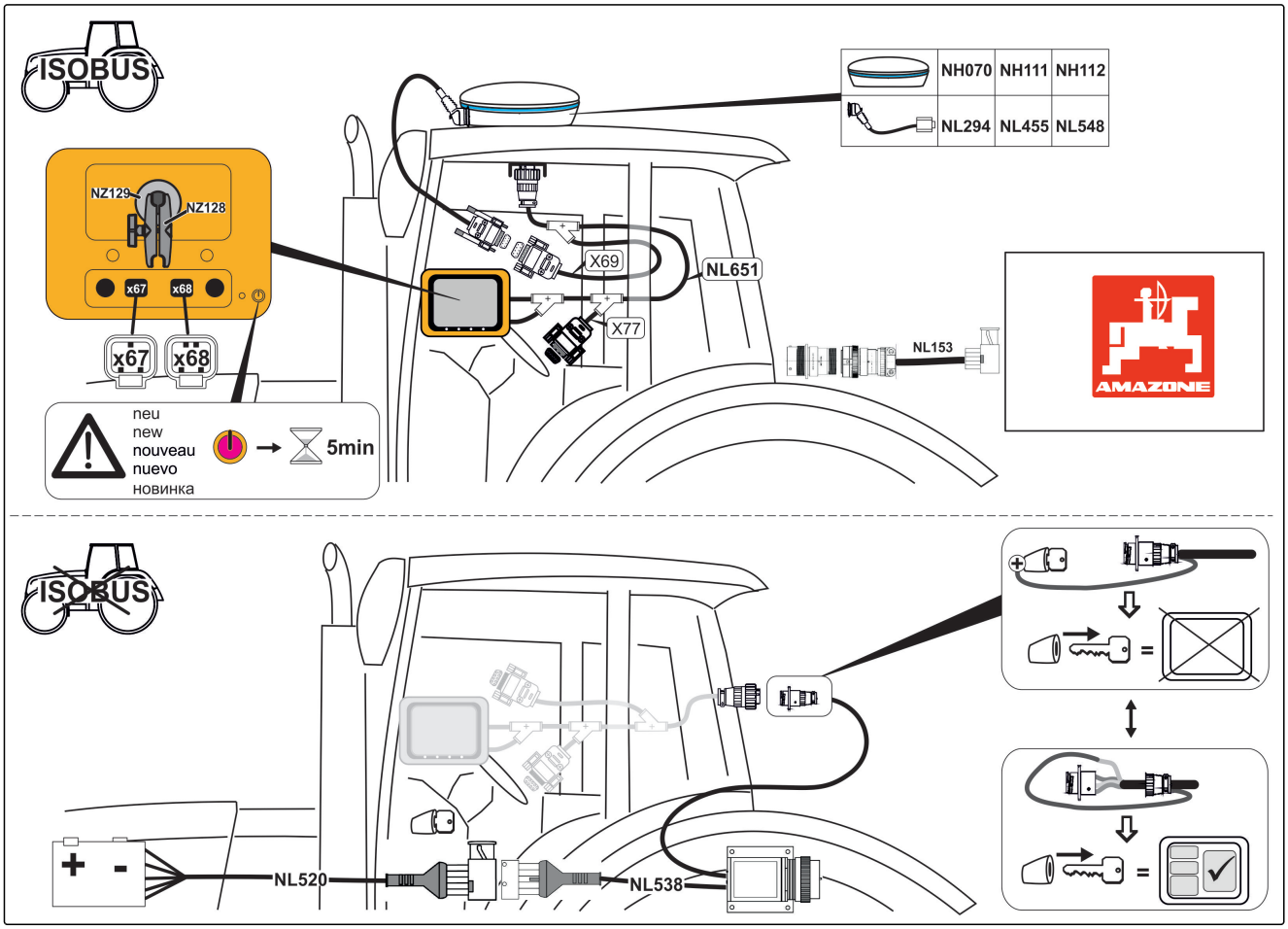
Fax : +49 (0) 5405 501-234

Courriel : td@amazone.de

Notice de montage

B

CMS-T-001829-A.1



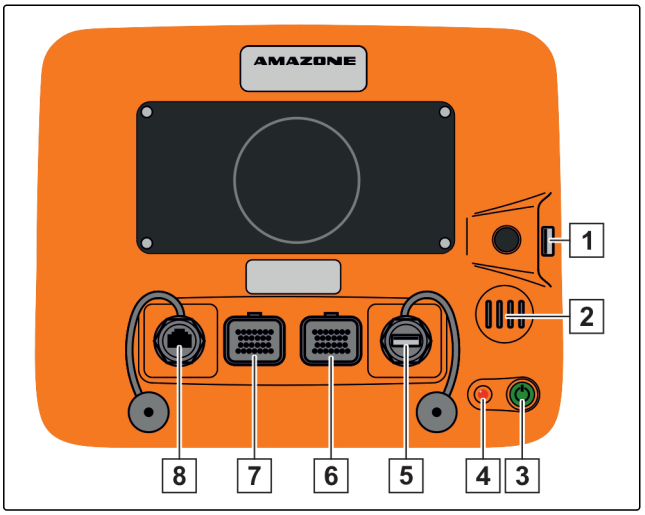
Aperçu de l'AmaPad

C

CMS-T-00000471-A.1

1 Branchements et touches

CMS-T-000181-B.1



1 Port USB, sur le côté de l'AmaPad

2 Haut-parleur

3 Bouton marche-arrêt

4 Touche de réinitialisation

5 Port USB

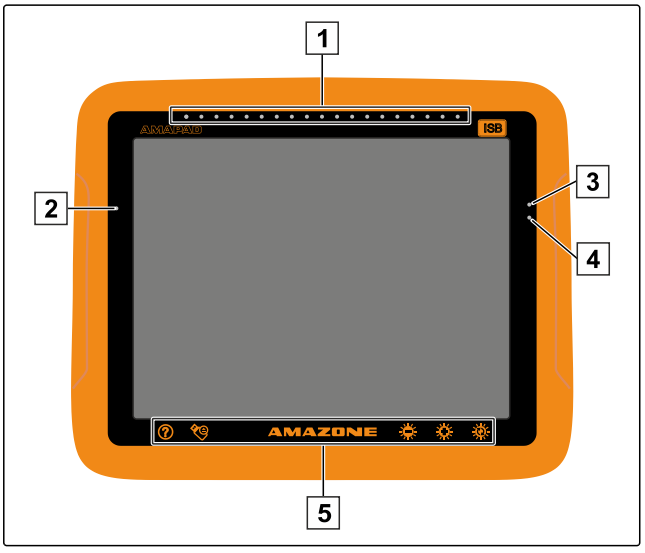
6 Port sériel 2, standard pour la sortie GPS

7 Port sériel 1, standard pour récepteur GPS et alimentation électrique

8 Prise réseau

2 Boutons de base et LED

CMS-T-000123-A.1



1 Barre lumineuse

2 Capteur lumineux

3 État de la batterie

4 Alimentation en courant

5 Boutons de base

Utilisation de base

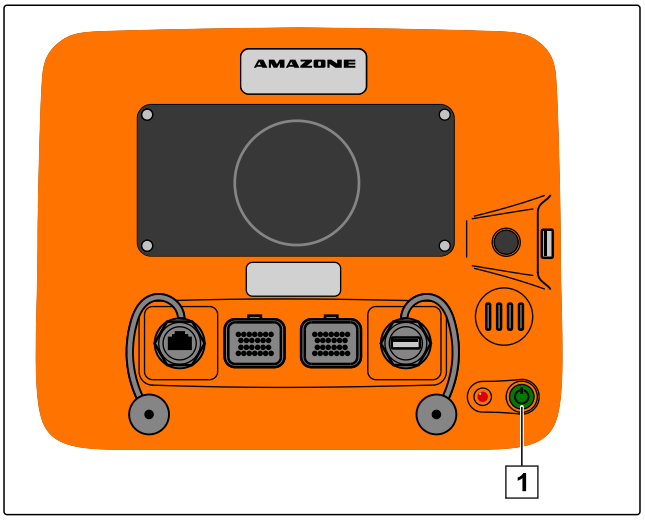
D

CMS-T-00000019-A.1

1 Allumer l'AmaPad

CMS-T-000837-B.1

1. Appuyer sur le bouton vers marche-arrêt [1] situé au dos de l'AMAPAD et le maintenir enfoncé jusqu'à ce que la barre lumineuse commence à s'allumer.



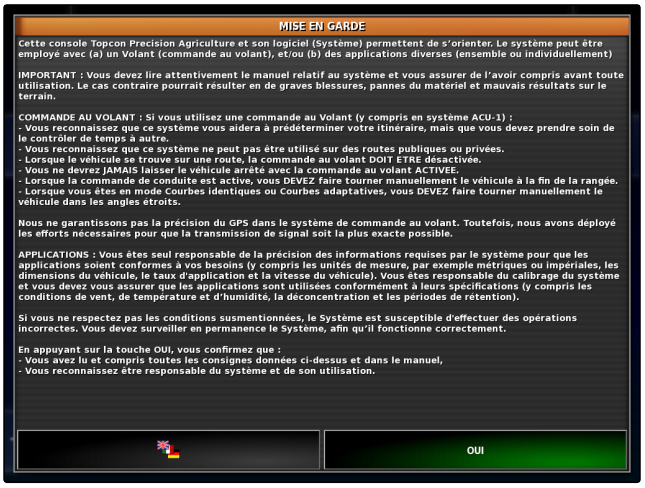
➡ L'AMAPAD démarre.

La langue de l'avertissement et de l'interface graphique peut être modifiée directement après le démarrage de l'AMAPAD.

2. Ouvrir la liste des langues avec .

3. Sélectionner la langue désirée dans la liste.

4. Confirmer avec .



➡ Une confirmation pour le redémarrage s'affiche.

5. Confirmer le redémarrage avec .

Une fois que l'AMAPAD a démarré, un avertissement comprenant les conditions d'utilisation s'affiche. Les conditions d'utilisation doivent être confirmées avant de pouvoir utiliser l'AMAPAD.

6. Lire les conditions d'utilisation.

7. Confirmer les conditions d'utilisation avec *"OUI"*

REMARQUE

Dans les langues suivantes, les conditions d'utilisation doivent être déroulées avec la barre de défilement vers le haut avant de pouvoir les confirmer :

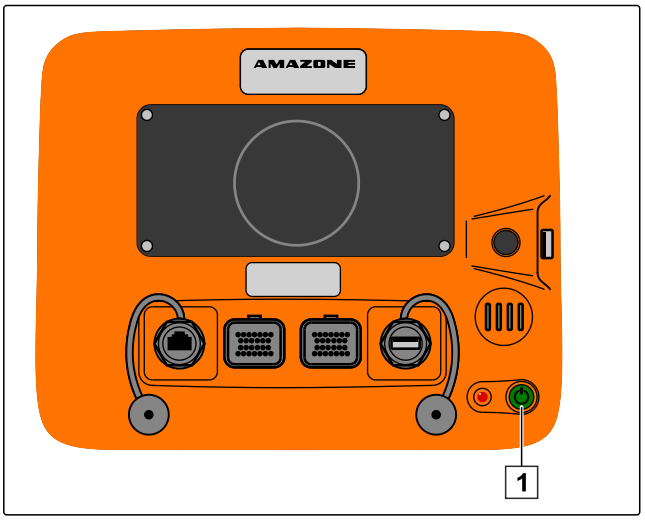
- Grec
- Lituanien
- Russe
- Italien

2

Éteindre l'AmaPad

CMS-T-000721-B.1

1. Appuyer brièvement sur le bouton vert marche-arrêt 1 situé au dos de l'AmaPad.



➡ Une invitation à confirmer s'affiche à l'écran.

2. Confirmer avec .

➡ L'AmaPad s'arrête.

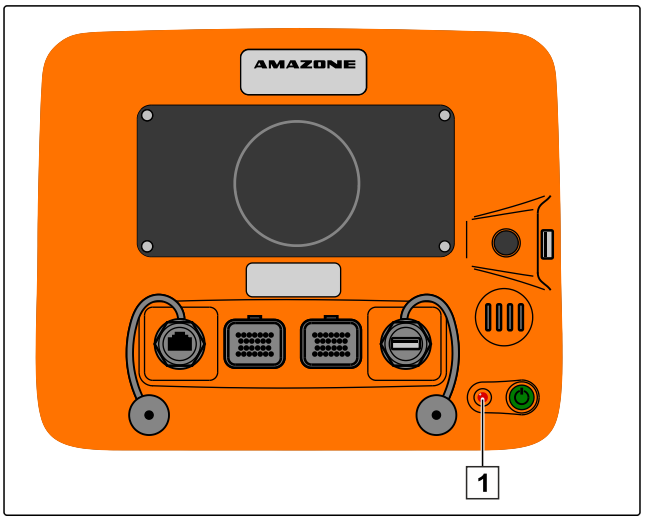
3 Réinitialisation de l'AmaPad

CMS-T-000207-B.1

REMARQUE

Lorsque l'AmaPad est réinitialisé, les données non enregistrées sont perdues. Ne réinitialiser l'AmaPad que si il s'est planté ou s'il ne se laisse pas éteindre normalement.

- ▶ Appuyer sur le bouton rouge de réinitialisation [1] situé au dos de l'AmaPad.



➡ L'AmaPad se réinitialise et s'éteint.

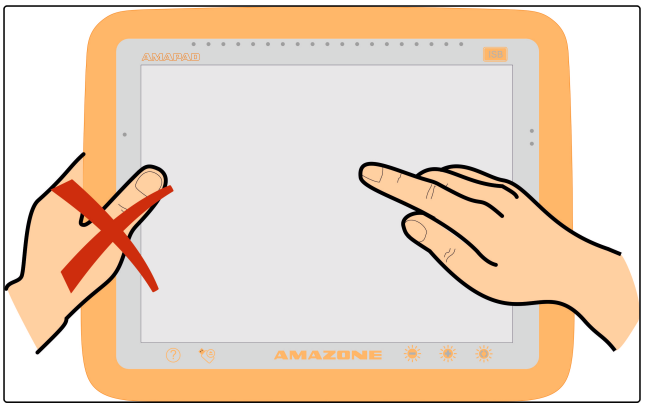
4 Utilisation de l'écran tactile

CMS-T-001797-B.1

Respecter les points suivants lors de l'utilisation de l'écran tactile :

L'écran tactile comprend toutes les zones à l'intérieur du boîtier orange.

- ▶ Ne pas poser la paume de la main sur l'écran tactile pendant son utilisation sinon l'AmaPad ne réagira pas.



5 Utilisation des boutons de base

CMS-T-00000379-A.1

Appel de l'aide

CMS-T-000738-A.1

1. Appeler l'aide avec .

➡ Des points d'interrogation s'affichent à côté des boutons sur l'interface graphique.

2. Sélectionner le point d'interrogation.

➡ La désignation du bouton en question s'affiche.

Retrait de la clé USB en toute sécurité

CMS-T-000734-A.1

1. Retirer la clé USB en toute sécurité avec .

2. *Si le message que la clé USB ne peut pas être encore retirée s'affiche*

   Confirmer le message avec et taper une nouvelle fois sur .

   ou

   Si le message que la clé USB peut être retirée en toute sécurité s'affiche

   Confirmer le message avec .

3. Retirer la clé USB.

Utilisation du bouton multifonctionnel

CMS-T-00000036-B.1

Deux fonctions peuvent être exécutées avec le bouton multifonctionnel :

- Créer une capture d'écran
- Utiliser les pages d'accueil globales

1. *Créer des captures d'écran,* voir page 216

2. *Utiliser les pages d'accueil globales,* voir page

Réglage de la luminosité

CMS-T-00000005-A.1

▶ Régler le degré de luminosité souhaité avec ou .

Sélection du mode de luminosité

CMS-T-000736-B.1

L'écran de l'AmaPad dispose de 3 modes de luminosité :

- Mode jour : la luminosité est réglée à 80 %.
- Mode nuit : la luminosité est réglée à 20 %.
- Automatique : la luminosité s'adapte automatiquement à la luminosité ambiante.

▶ Basculer dans les modes avec jusqu'au réglage du mode souhaité.

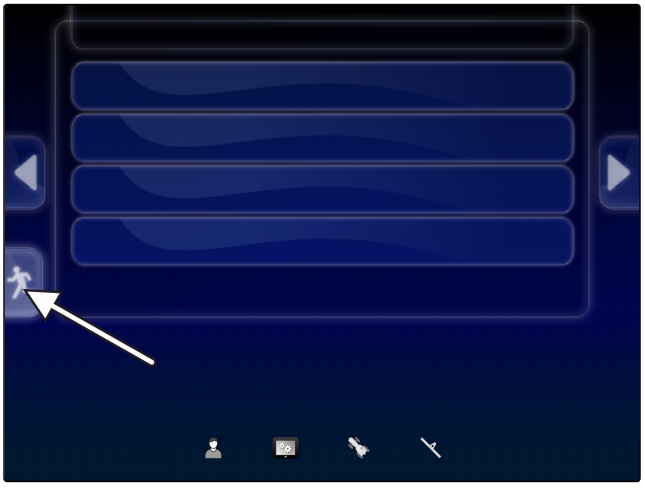
6 Passage entre les menus principaux

CMS-T-00000023-A.1

Passage dans le menu de service

CMS-T-001416-A.1

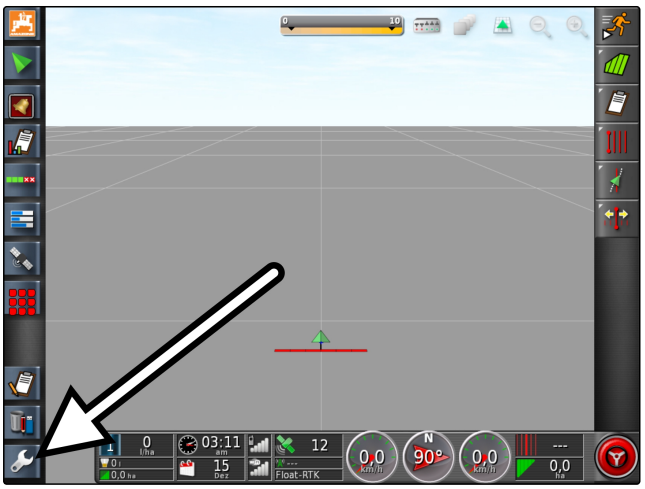
▶ Passer depuis le menu setup avec dans le menu de service.



Passage dans le menu setup

CMS-T-001419-B.1

- Passer depuis le menu de service avec dans le menu setup.



Aperçu de l'interface graphique

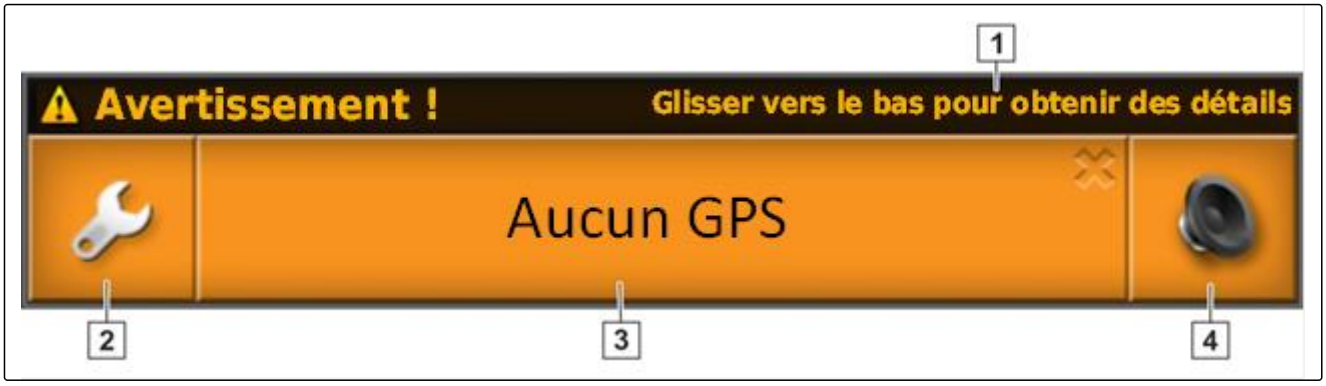
E

CMS-T-00000020-B.1

1 Avertissements généraux

CMS-T-000586-B.1

Des avertissements sont émis pour différents événements. Les fonctions d'un avertissement sont expliquées ci-dessous. Pour une description plus précise des différents avertissements, voir page 217.



1 Si cette ligne s'affiche, d'autres détails au sujet de cet avertissement peuvent être appelés. Pour cela, glisser vers le bas verticalement avec le doigt depuis le milieu de l'avertissement.

2 Ce bouton ouvre le menu *" Régler les alarmes générales "* ; voir page 68.

3 La cause de l'alarme se trouve sur ce bouton. En même temps, il est possible d'acquitter l'alarme avec ce bouton.

4 Le son de l'alarme peut être éteint avec ce bouton.

2 Avertissements du terminal universel

CMS-T-000972-A.1

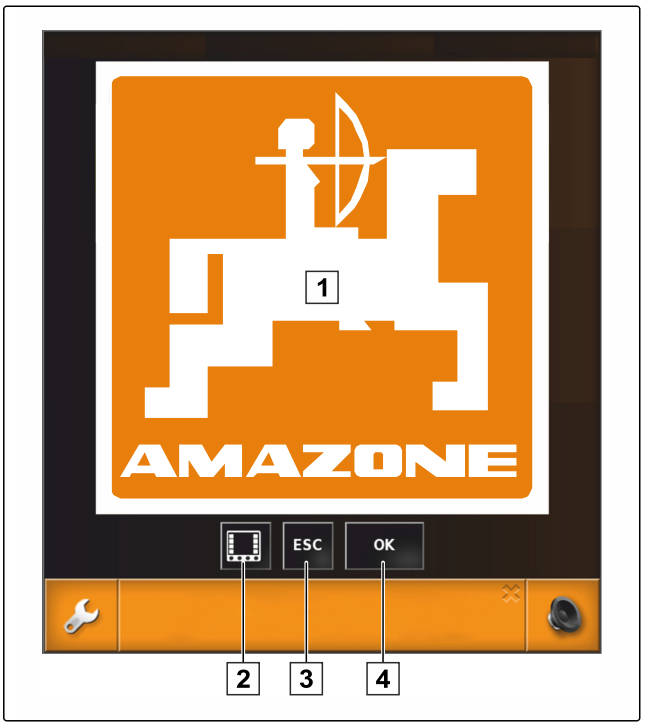
L'interface graphique de la machine de travail est représentée dans le terminal universel. Si la machine de travail émet une erreur, un avertissement s'affiche également à l'extérieur du terminal universel.

1 Avertissement émis par la machine de travail.

2 Passer dans le terminal universel.

3 Fermer l'avertissement. L'avertissement est acquitté sur les machines AMAZONE.

4 Confirmer le message d'avertissement. L'avertissement est acquitté dans l'ECU.



3 Éléments de commande généraux

CMS-T-00000024-A.1

3.1 Liste de sélection

CMS-T-000596-A.1

Une ou plusieurs entrées peuvent être sélectionnées dans les listes de sélection. Les entrées sélectionnées ont un fond blanc. Si trop d'entrées ont été sélectionnées, une remarque apparaît.

3.2 Clavier et pavé numérique

CMS-T-000594-B.1

Si des lettres ou des chiffres doivent être saisis, un clavier ou un pavé numérique apparaît à l'écran. Le clavier s'adapte automatiquement à la langue réglée.

Confirmer les saisies avec .

Annuler les saisies avec .

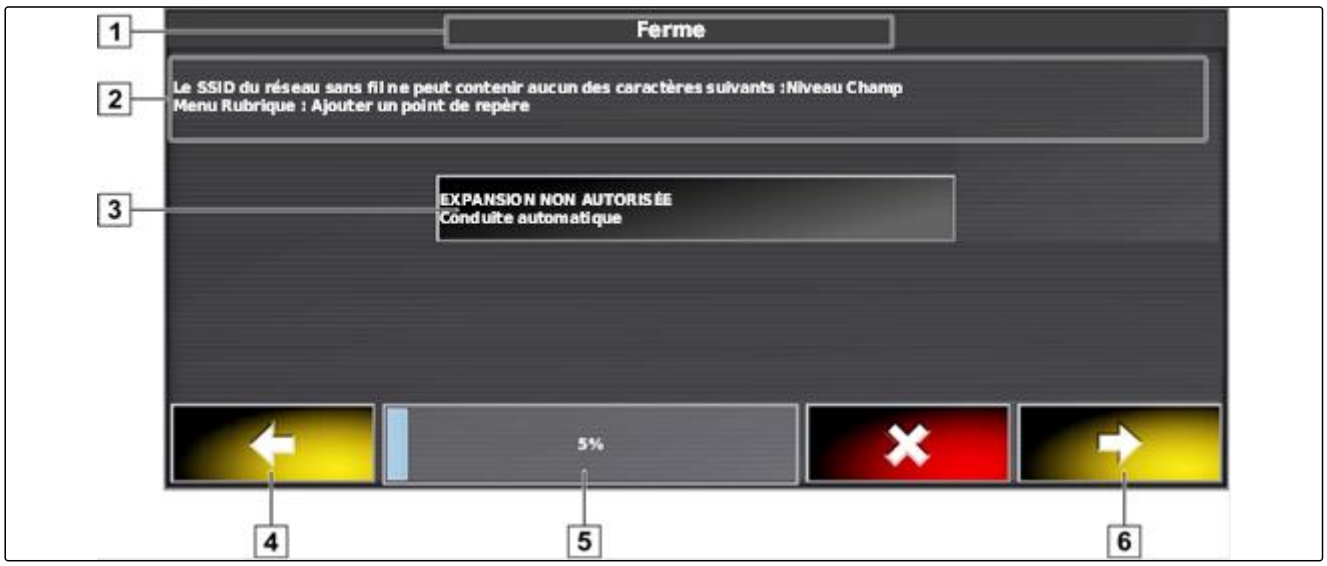
Augmenter la valeur avec .

Diminuer la valeur avec .

3.3 Assistants

CMS-T-000590-B.1

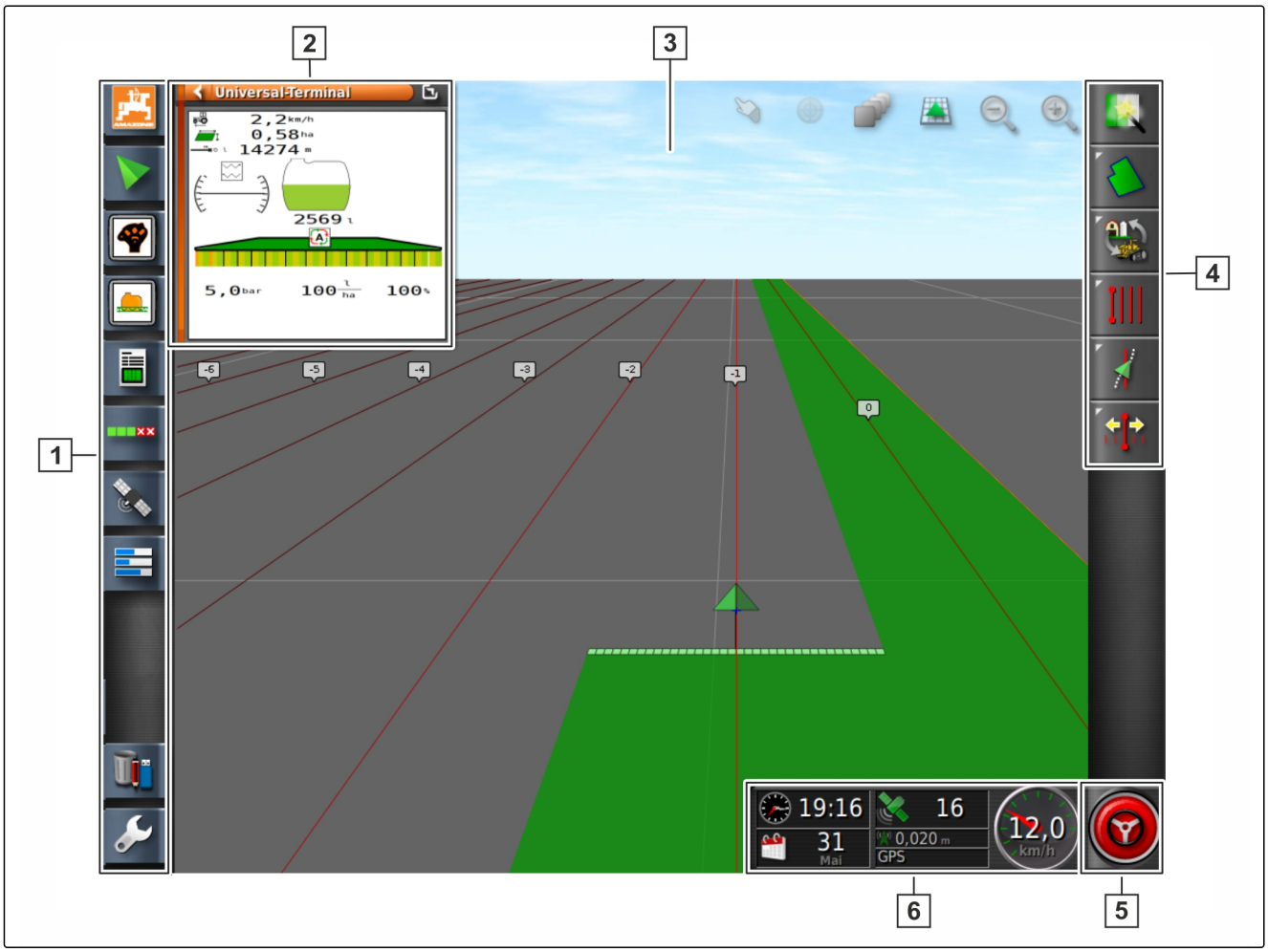
Les assistants guident l'utilisateur à travers les réglages de systèmes compliqués. Les réglages du système sont divisés en différentes étapes de travail. Il est indiqué dans les étapes de travail quelles informations sont nécessaires. L'utilisateur peut saisir les informations correspondantes à l'aide des boutons.



1	Nom du réglage système	4	Retour
2	Étape de travail	5	Progression en pourcentage
3	Bouton pour la saisie	6	Suivant

4 Aperçu du menu de service

CMS-T-00000437-A.1



1 Menu des fonctions

2 Miniature

3 Mode carte

4 Menu mission

5 Détection automatique de la marche arrière ou conduite automatique

6 Tableau de bord

Toutes les fonctions de l'AmaPad peuvent être contrôlées via le menu de service :

- Accès à la commande machine avec le terminal universel
- Commande des tronçons
- Gestion des missions
- Guidage de voie
- Conduite automatique

5 Boutons dans le menu de service

CMS-T-00000025-B.1

5.1 Boutons dans le menu de mission

CMS-T-00000576-A.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	Autres informations
	Ouvrir le menu du champ	voir page			Ouvrir le menu de la conduite automatique	voir page 165
	Ouvrir le menu des données de la mission	voir page 113			Ouvrir le menu du décalage GPS	voir page 158
	Ouvrir le menu des lignes de voie	voir page			Activer le démarrage rapide	voir page 111
	Ouvrir les assistants de tâche	voir page 113				

5.2 Bouton dans le menu du champ

CMS-T-00000577-A.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	Autres informations
	Créer un nouveau champ	voir page			Régler le décalage des limites	voir page
	Placer un point de repère	voir page 140			Supprimer toutes les lignes de limite	voir page
	Enregistrement de la ligne de limite	voir page			Créer la ligne de limite avec un fichier shape	voir page
	Terminer l'enregistrement des lignes de limite	voir page			Créer une ligne de limite à partir d'un recouvrement	voir page
	Interrompre l'enregistrement de la ligne limite	voir page 130			Configurer la tournière	voir page 136

5.3 Boutons dans le menu des données de mission

CMS-T-003901-B.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	Autres informations
	Supprimer le recouvrement	voir page			Utilisation le contrôle de la quantité	voir page 190
	Ouvrir le menu du tranfert des données	voir page			Lancer la tâche	voir page 114
	Créer nouvelle tâche	voir page			Interrompre la tâche	voir page
	Sélectionner la tâche	voir page				

5.4 Boutons dans le menu des lignes de voie

CMS-T-003893-B.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	Autres informations
	Modifier la ligne AB	voir page			Créer une nouvelle ligne AB	voir page 147
	Modifier la ligne de voie circulaire	voir page			Créer une nouvelle ligne de voie circulaire	voir page
	Modifier la ligne ondulée	voir page			Créer une nouvelle ligne ondulée	voir page 150
	Activer la ligne ondulée adaptative	voir page			Interrompre l'enregistrement de la ligne ondulée	voir page 150
	Charger la ligne de voie	voir page			Définir le point de départ de la ligne AB	voir page 147
	Définir le point de départ de la ligne ondulée	voir page 150			Créer manuellement la ligne A-B	voir page
	Définir le point final de la ligne ondulée	voir page 150			Définir le point final de la ligne AB	voir page 147

5.5 Bouton dans le menu des options de direction

CMS-T-003891-B.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	Autres informations
	Appeler l'état de conduite automatique	voir page 166			Étalonner la direction	voir page 165
	Coordonner la conduite automatique	voir page 169				

5.6 Bouton dans le menu du décalage GPS

CMS-T-003899-B.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	Autres informations
	Ouvrir les options de décalage pour les lignes de voie	voir page 161			Décaler la ligne de voie la plus proche sur la position du véhicule	voir page 162
	Décaler les lignes de voie vers la droite	voir page 161			Enregistrer les lignes de voie décalées	voir page 163
	Déceler les lignes de voie vers la gauche	voir page 161			Ouvrir les options de la dérive GPS	voir page 158

5.7 Boutons du mode carte

CMS-T-006654-B.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	Autres informations
	Indique si le mode de sélection est actif				Modifier la perspective	voir page 105
	Centrer le symbole du véhicule	voir page 105			Agrandir ou réduire la carte	voir page 105
	Sélectionner les niveaux de carte	voir page 106				

5.8 Boutons dans le menu de fonctions

CMS-T-00000573-A.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	Autres informations
	Appeler la version du logiciel	voir page 221			Appeler les informations GPS	voir page 163
	Appeler le mode carte	voir page			Appeler le diagnostic du système	voir page 221
	Ouvrir le terminal universel	voir page 172			Modifier les données de tâche	voir page
	Appeler les informations de tâche	voir page			Gérer les données de stock	voir page 211
	Configurer la commande de tronçonnement automatique	voir page 181			Appeler le menu Setup	voir page 16

5.9 Boutons sur le terminal universel

CMS-T-007005-B.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction
	Démarrage rapide	voir page 113			Déplacer la sélection vers le haut
	Appeler le réglage AUX-N	voir page 175			Déplacer la sélection vers le bas
	Passer entre les appareils raccordés				Annuler
					Confirmer

5.10 Autres boutons

CMS-T-007006-B.1

Bouton	Fonction	Autres informations		Bouton	Fonction	
	Activer ou désactiver la commutation automatique des tronçons	voir page 181			Activer ou désactiver la conduite automatique	voir page 170
	Utiliser la page d'accueil globale	voir page			Sélectionner le modèle de lignes de voie	voir page
	Activer ou désactiver l'interrupteur principal	Non utilisable pour les machines ISOBUS				

6 Aperçu du menu des fonctions

CMS-T-00000439-A.1

Par l'intermédiaire du menu de fonctions, on peut appeler des informations et commander les différentes fonctions de l'AmaPad et de l'outil raccordé.

REMARQUE

Différents boutons peuvent s'afficher dans le menu des fonctions en fonction de l'outil raccordé et les paramètres dans le menu setup.

1 Miniature des informations système

2 Miniature du mode carte

3 Miniature du terminal universel. Le symbole sur ce bouton varie en fonction de l'appareil de saisie raccordé

4 Informations tâche

5 Commutation automatique des tronçons

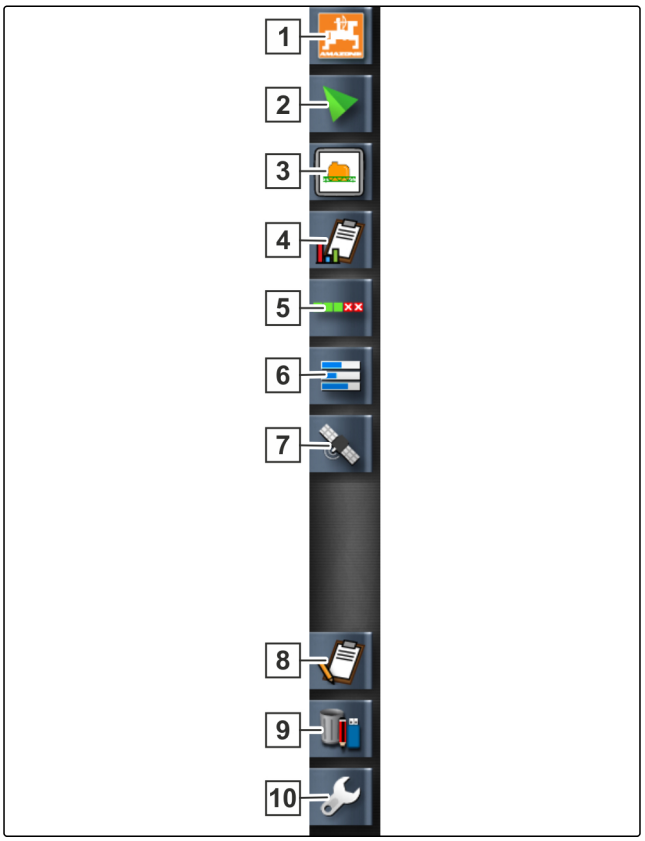
6 Diagnostic système

7 Informations GPS

8 Données de base

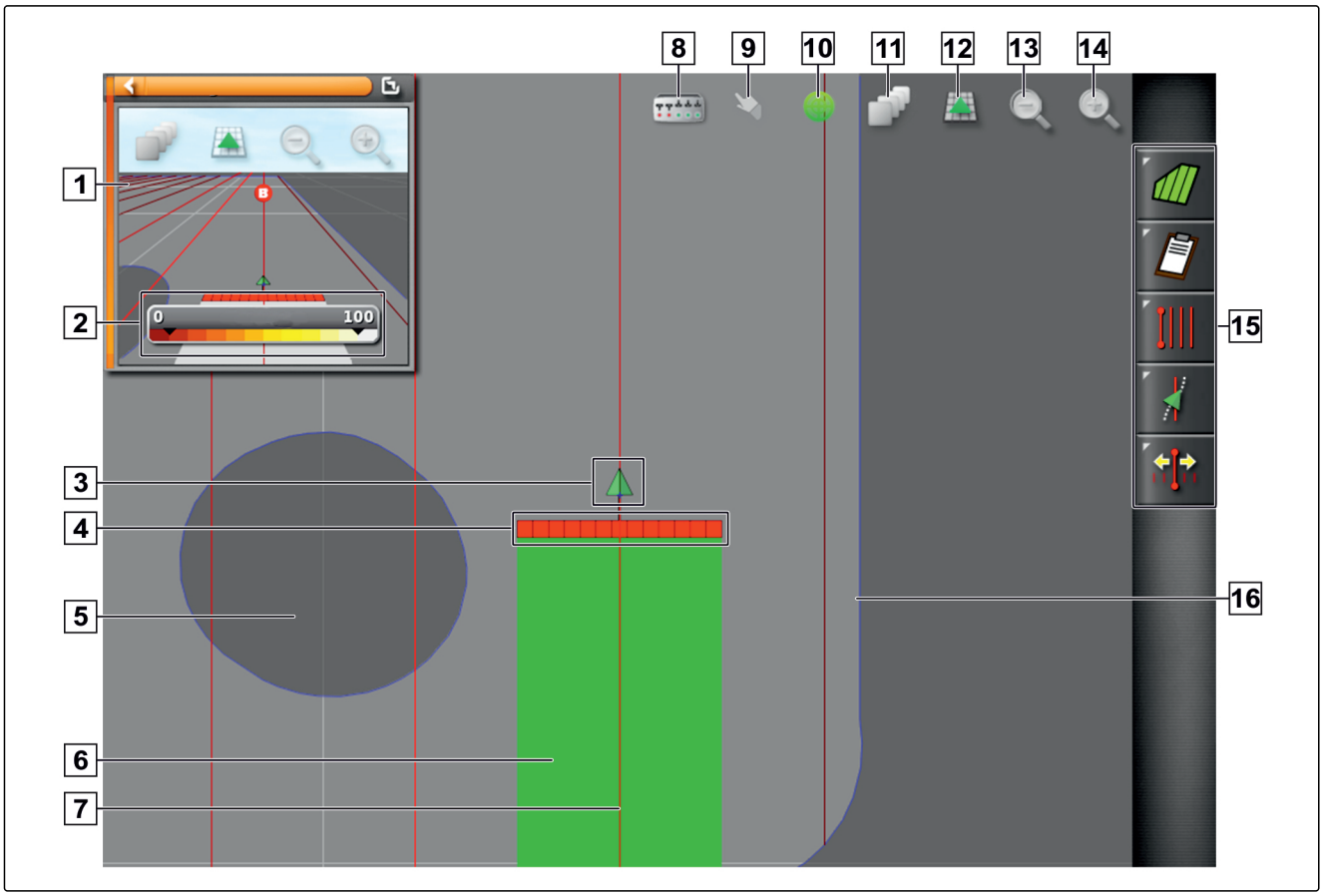
9 Gestionnaire des données de base

9 Menu Setup



7 Aperçu de la vue de carte

CMS-T-00000442-A.1



1 Mode carte en miniature

2 Configuration de la carte de recouvrement

3 Symbole du véhicule

4 Symbole de l'outil

5 Zone de raccord (gris foncé)

6 Surface traitée (recouvrement), (vert)

7 Ligne de voie (rouge)

8 Affichage des commutateurs virtuels de tronçons

9 Confirmation de la sélection

10 Centrage du véhicule

11 Configuration du niveaux de carte

12 Modification de la perspective

13 Réduire la carte

14 Agrandir la carte

15 Menu mission

16 Ligne de limite (bleu)

Toutes les données nécessaires pour le traitement d'un champ sont créées et enregistrées dans le mode carte via le menu de mission. En mode carte, un symbole pour le véhicule et un symbole pour l'outil raccordé sont illustrés sur la carte.

Pour spécifier la superficie du champ et pour utiliser la commande automatique des tronçons, une ligne de limite peut être créée. La ligne de limite est marquée sur la carte par une ligne bleue.

Les zones de raccord dans un champ auxquels l'épandage doit s'arrêter, peuvent être délimitées par une ligne. Les zones de raccord ont un fond gris foncé.

Pour garantir un épandage régulier, les lignes de voie qui aide le conducteur à maintenir la voie peuvent être créées. Les lignes de voie sont, de plus, nécessaires pour la conduite automatique. Les lignes de voie sont représentées en rouge sur la carte.

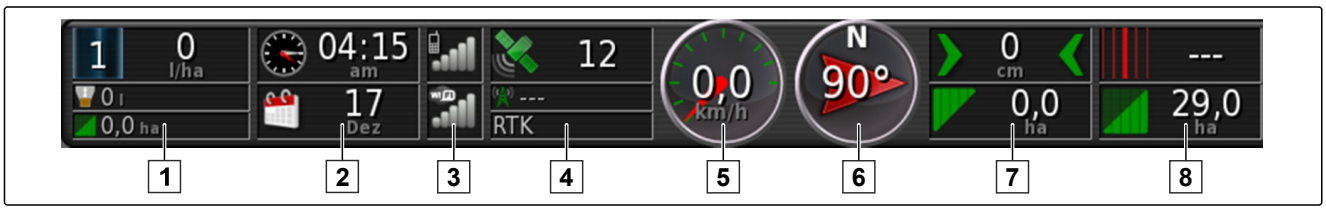
8

Aperçu du tableau de bord

CMS-T-00000443-A.1

REMARQUE

Tous les éléments disponibles du tableau de bord sont illustrés ci-après. Lorsque l'AmaPad démarre pour la première fois, les éléments ne sont pas tous activés.



Champs de données dans le tableau de bord

1 Données de l'outil. Les données affichées varient en fonction de l'outil raccordé.

2 Date et heure

3 Intensité du signal GPRS et intensité du signal WLAN

4 Données GPS

5 Vitesse

6 Sens de la marche

7 Écart de la voie et surface traitée

8 Numéro de ligne de voie et surface restante

Données GPS dans le tableau de bord

1 Symbole du satellite et nombre de satellites :

Gris : pas de signal

Rouge : faible précision

Jaune : précision moyenne

Vert : précision élevée

2 Symbole de correction et précision en mètres :

Gris : pas de signal de correction

Rouge : faible précision

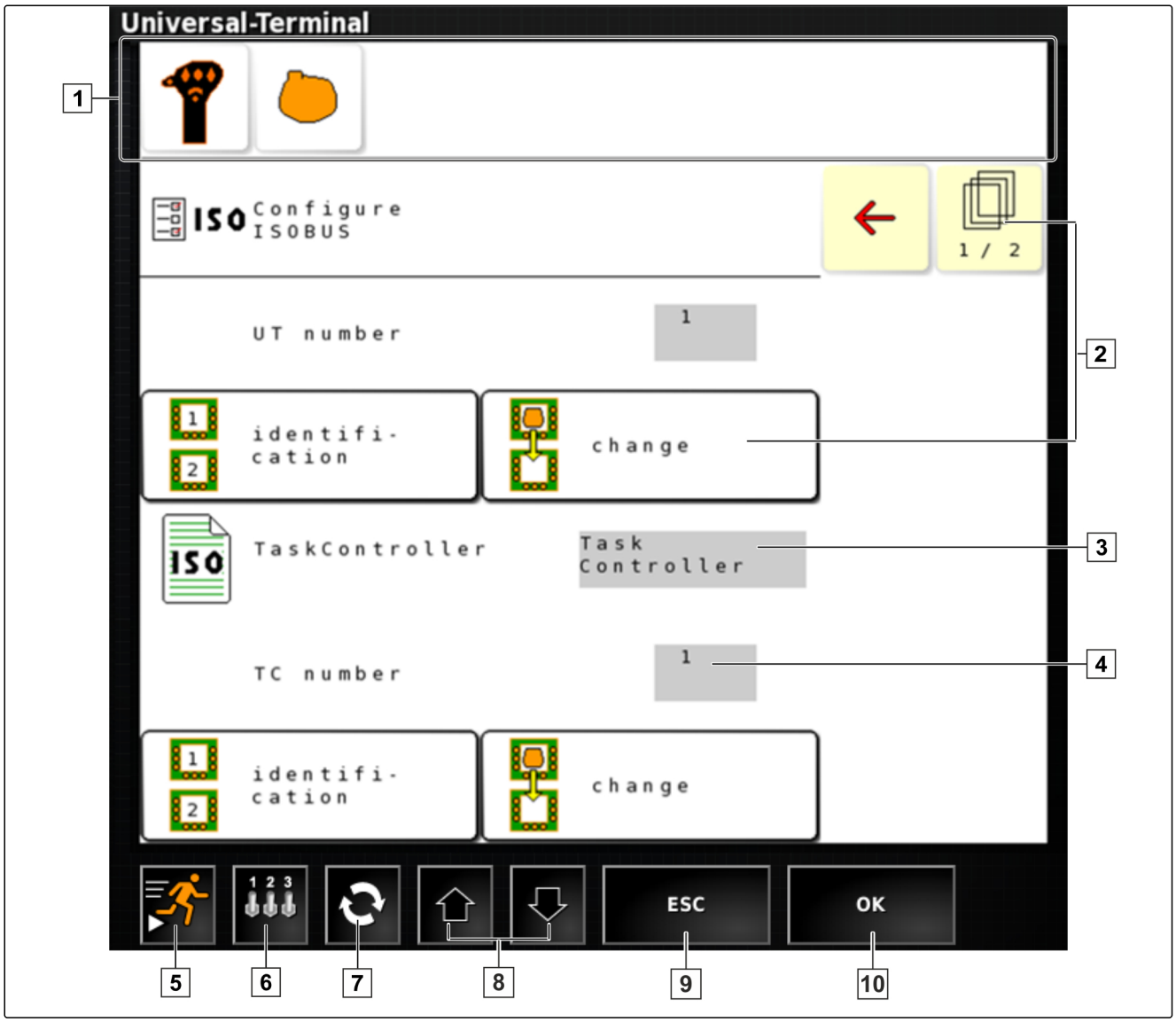
Jaune : précision moyenne mais trop faible pour la conduite automatique

Vert : source correction convergée, précision élevée

3 Source de correction utilisée

9 Aperçu du terminal universel

CMS-T-00000459-A.1



1 Sélection de l'outil : les outils et les appareils de saisie raccordés peuvent être sélectionnés dans cette barre de menu.

2 Boutons sur l'interface graphique de l'ECU (bloc de commande machine) : ces boutons peuvent être utilisés via l'écran tactile.

3 Sélection : ces boutons ouvrent une liste de sélection.

4 Lignes de saisie : les lignes de saisie ouvrent le pavé numérique ou le clavier pour la saisie des signes.

5 Démarrage rapide

6 Avec ce bouton, le menu pour la configuration de la saisie AUX-N s'ouvre. Par exemple pour une poignée multifonction ou les boutons supplémentaires sur l'AmaPad.

7 Passer entre les outils raccordés.

8 Passer entre les boutons de l'interface graphique.

10 Annuler ou retour menu.

11 Sélection, saisie ou confirmation message.

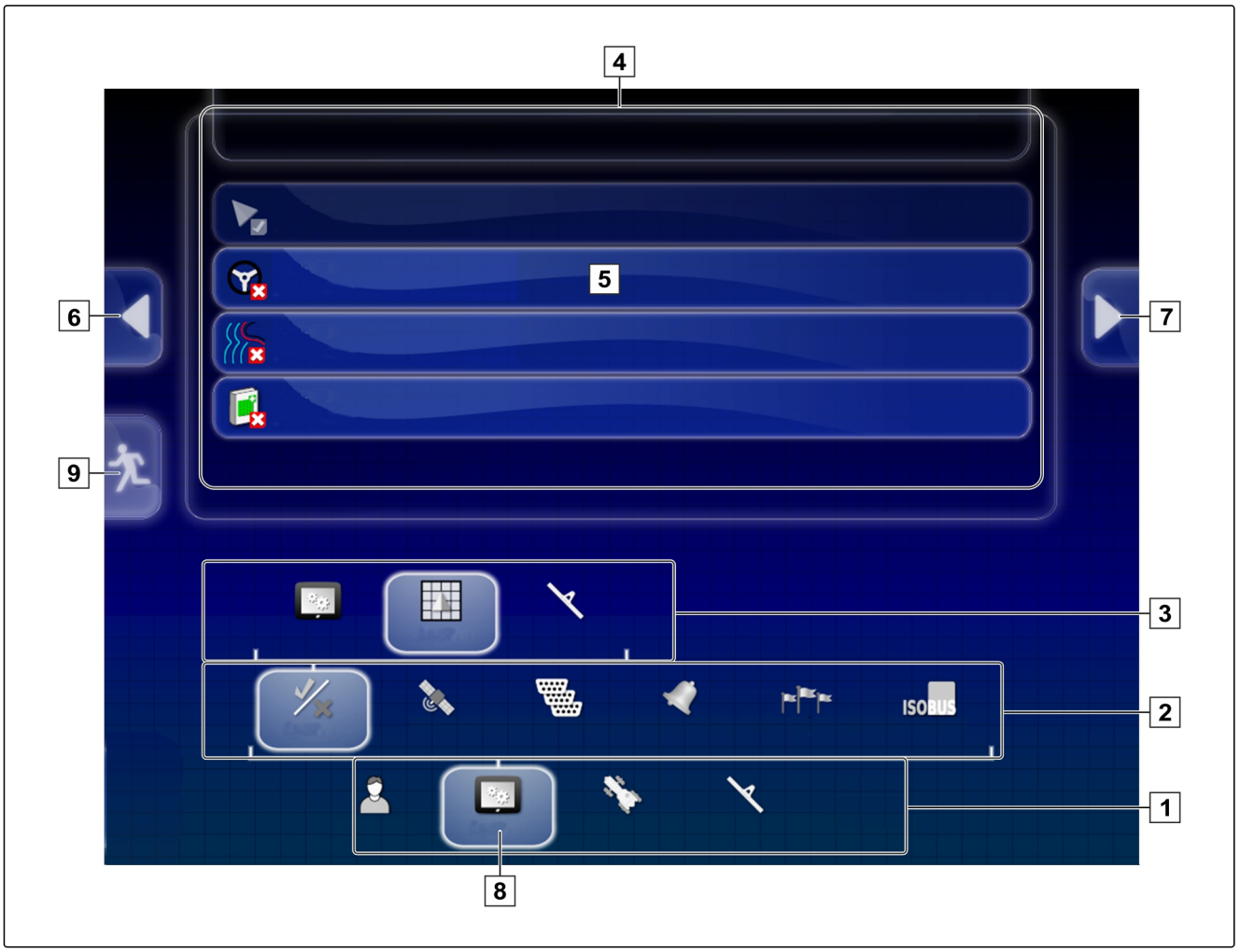
Configuration de l'AmaPad

F

CMS-T-00000022-B.1

1 Utilisation du menu setup

CMS-T-000422-B.1



1 Premier niveau de menu

2 Deuxième niveau de menu

3 Troisième niveau de menu

4 Dernier niveau de menu

5 Procéder à la configuration

6 Menu précédent

7 Menu suivant

8 Menu sélectionné

9 Quitter le menu setup

Les chemins d'accès aux réglages sont représentés comme illustré dans cette notice d'utilisation.

1. Dans 1, taper sur l'option souhaitée du menu.

➡ Le deuxième niveau de menu s'ouvre 2.

2. Dans 2, taper sur l'option souhaitée du menu.

➡ Le troisième niveau de menu 3 s'ouvre ou le dernier niveau de menu 4 s'ouvre.

3. Pour procéder à la configuration, taper sur le bouton 5.

2 Paramétrage de l'utilisateur

CMS-T-00000026-A.1

2.1 Paramétrage de la région

CMS-T-00000380-A.1

2.1.1 Paramétrage de la langue

CMS-T-00000381-A.1

Modification de la langue

CMS-T-000526-A.1

1. Dans le menu setup, taper sur *"Utilisateur"* > *"Région"* > *"Langue"*.

2. Ouvrir la liste des langues avec *"Langue"*

3. Sélectionner la langue souhaitée dans la liste de sélection.

4. Confirmer avec .

5. Quitter le menu setup avec .

6. Confirmer le redémarrage avec .

Fixer le format de la virgule décimale

CMS-T-000170-A.1

1. Dans le menu setup, taper sur *"Utilisateur"* > *"Région"* > *"Langue"*.

2. Taper sur *"Format virgule décimal"*.

3. Sélectionner le format souhaité.

4. Confirmer avec .

5. Quitter le menu setup avec .

6. Confirmer le redémarrage avec .

2.2 Configuration de la barre lumineuse

CMS-T-00000382-A.1

Activation de la barre lumineuse

CMS-T-000856-B.1

La barre lumineuse se trouve sur le bord supérieur de l'écran tactile. La barre lumineuse indique pendant le fonctionnement à quelle distance se trouve le véhicule par rapport à la ligne de voie prescrite.

La barre lumineuse peut être activée et désactivée. Les autres réglages sont disponibles seulement si la barre lumineuse est activée.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Néon"*.

2. Taper sur *"Barre de guidage"*.

3. Sélectionner *"Activé"*.

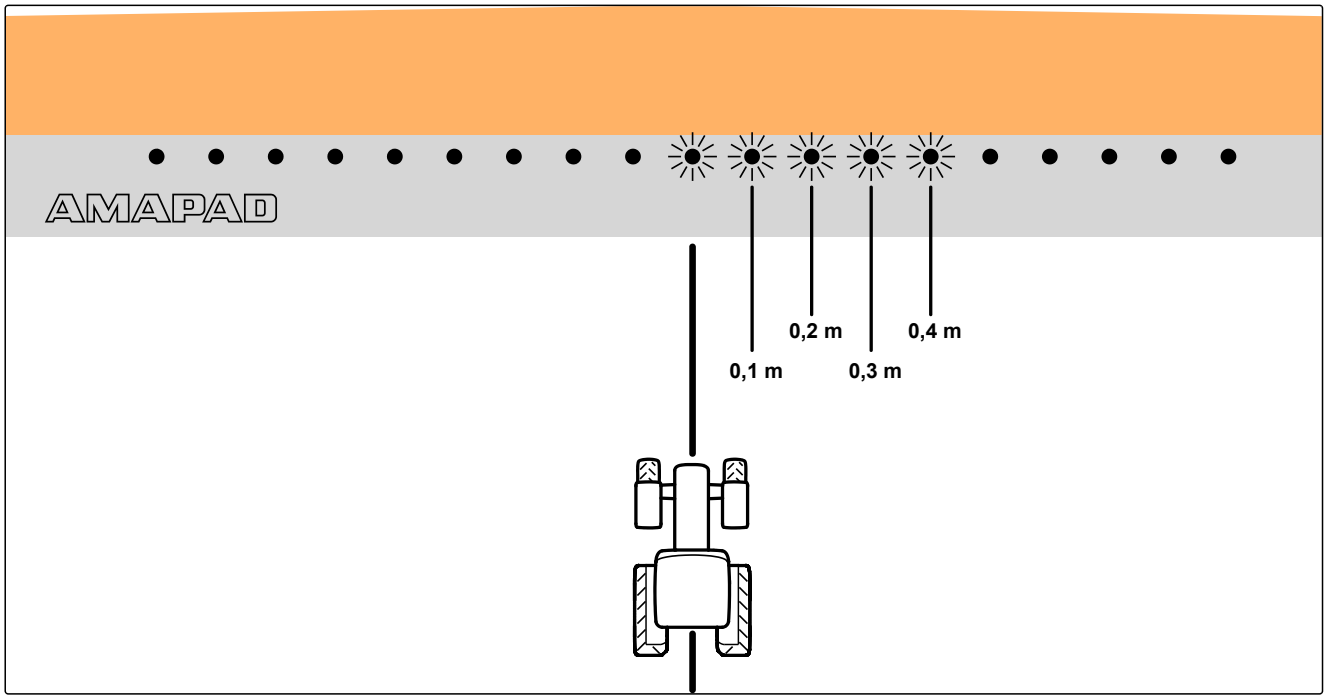
REMARQUE

La barre lumineuse est maintenant prête au fonctionnement si un signal GPS est présent. La barre lumineuse prête au fonctionnement est reconnaissable à la LED bleu allumée au milieu de la barre lumineuse.

Fixation de la distance entre les LED

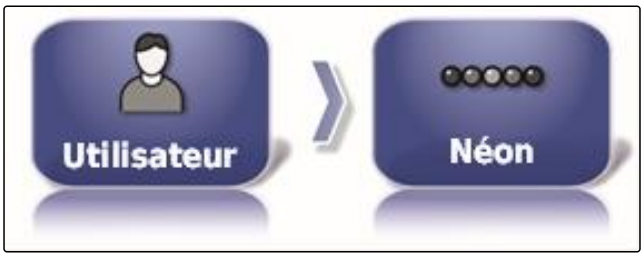
CMS-T-000852-A.1

La distance entre les LED indique de quelle distance le véhicule peut s'éloigner de la ligne de voie prescrite jusqu'à ce que la prochaine LED de la barre lumineuse s'allume.



Exemple pour le réglage 0,1 m

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Néon"*.



2. Taper sur *"Espacement DEL"*.

Plage de réglage : 0,001 m à 2 m

3. Saisir l'écart.

4. Confirmer avec .

Fixation du mode LED

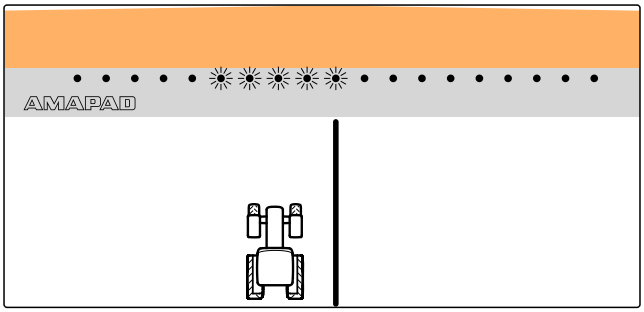
CMS-T-000848-A.1

Le mode LED indique de quel côté les LED de la barre lumineuse commencent à s'allumer quand le véhicule s'éloigne de la ligne de voie.

Réglages possibles :

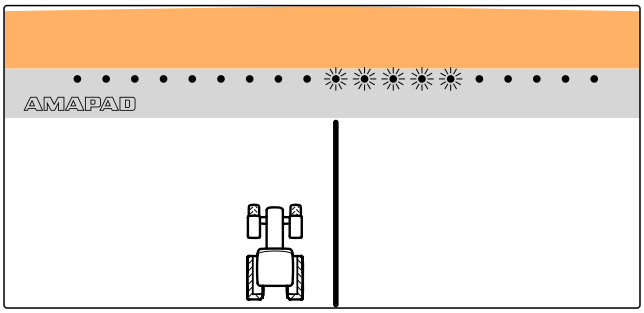
S'éloigner

Les LED de la barre lumineuse commencent à s'allumer du côté où le véhicule se déplace.



S'approcher

Les LED de la barre lumineuse commencent à s'allumer du côté où le véhicule s'éloigne.



1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Néon"*.

2. Taper sur *"Mode DEL"*.

3. Sélectionner le mode.

4. Confirmer avec .

2.3 Configuration de l'environnement

CMS-T-00000383-A.1

Réglage du niveau sonore

CMS-T-000994-B.1

REMARQUE

Les sons de l'AmaPad sont éteints quand le volume est réglé sur 0 %. La sonnerie d'alarme pour les avertissements du terminal universel ne peut pas être désactivée.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *"Volume audio"*.

3. Régler le volume avec et .

Réglage du clic des boutons

CMS-T-001009-A.1

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *"Clics sur le bouton"*.

3. Activer la fonction

   ou

   désactiver.

Réglage du son de l'alarme

CMS-T-000990-B.1

L'AmaPad peut émettre différentes alarmes. On peut régler ici si un signal retentit.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *"Son de l'alarme"*.

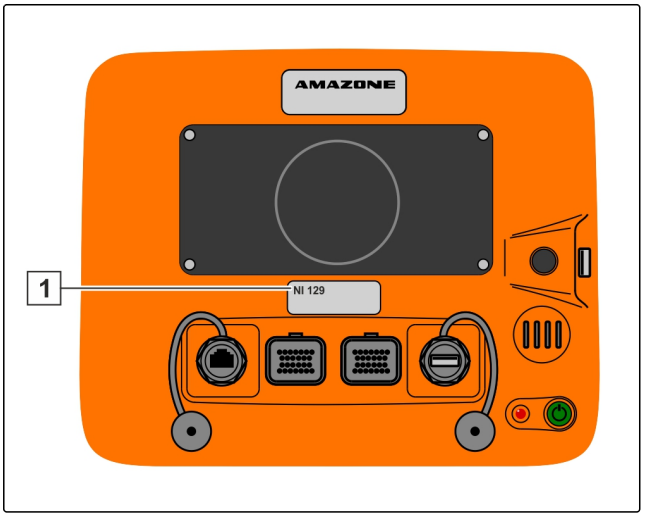
3. Activer la fonction

   ou

   désactiver.

Rétalonner l'écran tactile

CMS-T-000253-B.1



REMARQUE

Cette fonction n'est disponible que pour les AmaPad avec numéro de modèle NI129. Le numéro de modèle figure sur le côté arrière de l'AmaPad 1.

L'écran tactile peut être étalonné s'il ne fonctionne pas correctement.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *" Recalibrer l'écran tactile"*.

3. Confirmer le redémarrage avec .

➡ L'AmaPad passe en mode d'étalonnage.

4. Effleurer l'écran tactile à n'importe quel endroit.
5. Taper excatement sur la croix rouge.
6. Confirmer l'étalonnage avec *" Commit Calibration "*

   ou

   attendre jusqu'à pouvoir recommencer l'étalonnage
7. Sélectionner grande sensibilité de l'écran tactile (*"HIGH"*).
8. Vérifier la sensibilité avec *"TEST"*.
9. Ajuster la sensibilité

   ou

Confirmer les réglages avec *"APPLY"*.

10. Terminer l'étalonnage avec *"Close"*.

➡ L'AmaPad redémarre.

Sensibilité de l'écran tactile

CMS-T-000259-B.1

REMARQUE

Cette fonction n'est disponible que pour les AmaPad avec numéro de modèle NI129. Le numéro de modèle figure sur le côté arrière de l'AmaPad **1**.

La sensibilité de l'écran tactile peut être modifiée. Plus la sensibilité est faible, plus il faut taper fort sur l'écran tactile pour utiliser l'AmaPad.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *" Sensibilité de l'écran tactile "*.

➡ L'AmaPad doit redémarrer.

3. Confirmer le redémarrage avec .

➡ L'AmaPad passe en mode d'étalonnage.

4. Sélectionner haute sensibilité de l'écran tactile : *"HIGH"*.

5. Vérifier la sensibilité avec *"TEST"*.

6. Ajuster la sensibilité

ou

Confirmer les réglages avec *"APPLY"*.

7. Terminer l'étalonnage avec *"Close"*.

➡ L'AmaPad redémarre.

Configuration du bouton multifonctionnel

CMS-T-000134-A.1

Il est possible ici de fixer la fonction du bouton multifonctionnel **1**.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *"Mode boutons multifonctions"*.

Réglages possibles :

- Enregistrer la capture d'écran : une capture d'écran est créée avec le bouton multifonctionnel. Pour de plus amples informations, voir page 216.
- Enregistrer/charger la page d'accueil globale : les pages d'accueil globales sont gérées avec le bouton multifonctionnel. Pour de plus amples informations, voir page . Le bouton *" Mode pour page d'accueil globale "* est ajouté.

Définition du mode pour la page d'accueil globale

CMS-T-001049-B.1

Ce réglage permet de sélectionner le mode de sélection pour les pages d'accueil globales.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *" Mode pour page d'accueil globale"*.

Réglages possibles :

- Sélectionner : Le menu *"Gérer les pages d'accueil globales"* s'ouvre avec le bouton de base .
- Changement : on passe entre les pages d'accueil globales à l'aide du bouton de base

REMARQUE

Pour plus d'informations sur les pages d'accueil globales voir page .

Transfert de fichier système 150

CMS-T-001025-B.1

Avec le transfert de fichier système 150, les données de base peuvent être importées ou exportées dans un format spécial.

REMARQUE

Cette fonction n'est pas disponible.

▶ Pour de plus amples informations, prendre contact avec AMAZONE.

Configuration de la fenêtre d'état de la conduite automatique

CMS-T-001005-A.1

La fonction du bouton de la conduite automatique peut être configurée.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *"Fenêtre d'état de conduite automatique"*.

Réglages possibles :

- Désactivée : la fenêtre pour la conduite automatique ne peut être appelée que via le menu de mission.
- Afficher automatiquement : si la conduite automatique ne peut pas être démarrée, la fenêtre pour la conduite automatique s'affiche. La fenêtre reste ouverte jusqu'à ce qu'elle soit fermée avec .
- Afficher et masquer automatiquement : si la conduite automatique ne peut pas être démarrée, la fenêtre pour la conduite automatique s'affiche. La fenêtre reste ouverte jusqu'à ce que toutes les conditions pour le démarrage de la conduite automatique soient remplies.

Taille des boutons dans la barre d'outils

CMS-T-001017-A.1

La taille des boutons dans le menu des fonctions et dans le menu des missions peut être adaptée.

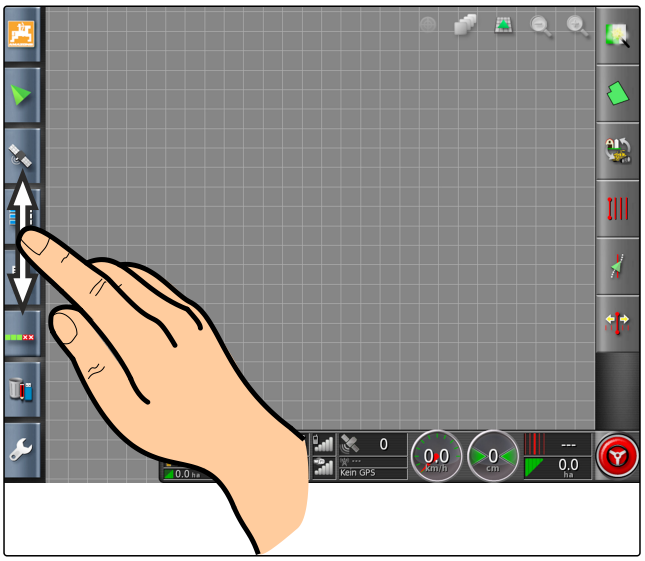
1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Environnement"*.

2. Taper sur *"Taille des boutons de la barre d'outils"*.

3. Sélectionner la taille voulue.

REMARQUE

En cas de réglage sur des grands boutons, la barre de fonctions et le menu des tâches doivent être déplacés avec le doigt pour pouvoir utiliser tous les boutons.



2.4 Configuration des cartes

CMS-T-00000027-A.1

Fixer le point d'intérêt

CMS-T-000986-A.1

On fixe avec le point d'intérêt si le symbole du véhicule ou celui de la machine de travail est centré sur la carte.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Carte"*.

2. Taper sur *"Point d'intérêt"*.

3. Sélectionner le symbole.

Activer le décalage de la carte

CMS-T-001021-A.1

Ce réglage permet de définir si la carte peut être déplacée dans le mode carte.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Carte"*.

2. Taper sur *"Décalage de la carte"*.

Réglages possibles :

- Activé : la carte dans le mode carte peut être décalée. Le symbole pour le centrage du véhicule s'affiche sur la carte :
- Désactivé : la carte dans le mode carte ne peut pas être décalée. Le symbole pour le centrage du véhicule est masqué.

Déplacement automatique du centrage de la carte

CMS-T-001013-A.1

Si des miniatures sont ouvertes dans menu de service, le symbole du véhicule peut être recouvert sur la carte par les miniatures. Le centrage de la carte permet de définir si la carte est déplacée automatiquement lorsque les miniatures sont ouvertes.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Carte"*.

2. Taper sur *"Déplacement automatique du centrage de la carte "*.

Réglages possibles :

- Activé : la carte est décalée. Le symbole du véhicule est centré au milieu de la carte.
- Désactivé : la carte reste fixe. Le symbole du véhicule peut être recouvert par la miniature

Mise en évidence de la couverture chargée

CMS-T-001029-A.1

Ce réglage permet de définir comment les surfaces traitées sont représentées dans le mode carte.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Carte"*.

2. Sélectionner *"Mettre en évidence la couverture chargée"*.

Réglages possibles :

- Activé : les surfaces déjà traitées d'une mission sont représentées en jaune. Les nouvelles surfaces traitées sont représentées en vert.
- Désactivé : les surfaces déjà traitées d'une mission sont représentées en vert. Les nouvelles surfaces traitées sont aussi représentées en vert.

Suspendre l'enregistrement de la limite avec l'interrupteur principal

CMS-T-001045-B.1

L'enregistrement manuel de la limite peut être interrompu pendant l'épandage en désactivant tous les tronçons. Cela présente l'avantage de ne pas avoir à interrompre séparément l'enregistrement de la limite lors des manœuvres de virage sur le champ.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Carte"*.

2. Sélectionner *" Suspendre l'enregistrement de la limite avec l'interrupteur principal "*.

Réglages possibles :

- Activé : l'enregistrement de la limite est interrompu quand tous les tronçons sont arrêtés dans le terminal universel.
- Désactivé : l'enregistrement de la limite peut être interrompu seulement via le bouton dans le menu de champ.

Fixation de la longueur de la ligne de référence visuelle

CMS-T-001033-A.1

Une ligne peut s'afficher sur la carte devant le symbole du véhicule et servir d'aide à l'orientation en cas de guidage manuel de voie.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Carte"*.

2. Taper sur *" Longueur de la ligne de référence visuelle"*.

Réglages possibles :

- Valeur entre 0 m et 20 m

2.5 Modifier les droits d'accès de l'utilisateur

CMS-T-001041-B.1

Pour désactiver certains menus sur l'interface graphique de l'AmaPad, les différents droits d'accès peuvent être activés.

1. Taper dans le menu setup sur *"Utilisateur"* > *"Niveau d'accès"*.

2. Taper sur *"Niveau d'accès"*.

3. Sélectionner les droits d'accès.

4. Confirmer avec .

REMARQUE

Les droits d'accès peuvent être adaptés dans le menu *"Commandes utilisateur"*, voir page 47.

2.6 Fixation de la commande par utilisateur

CMS-T-001862-B.1

À l'aide de la commande par utilisateur, l'interface graphique de l'AmaPad peut être configurée pour les différents niveaux d'accès. Certains menus peuvent être masqués de sorte que ces menus ne peuvent plus être utilisés par certains utilisateurs.

Il y a 3 niveaux d'accès à disposition.

- Facile
- Standard
- Expert

REMARQUE

Le niveau d'accès peut être modifié dans le menu *"Niveau d'accès"*.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Droits d'accès utilisateur réglés sur *"Expert"*

1. Sélectionner *"Menu setup"* > *"Utilisateur"* > *"Commandes par utilisateur"*.

2. *Pour activer ou désactiver les menus pour les différents niveaux d'accès,*
   sélectionner les boutons ou dans chaque colonne.

3. *Pour voir un aperçu de l'interface graphique configurée,*
   sélectionner dans la colonne correspondante *"Aperçu"*.

➡ Sur le bouton apparaît alors *"Quitter l'aperçu "*.

4. *Pour quitter l'aperçu de l'interface graphique,*
   Sélectionner *"Quitter l'aperçu"*.

5. *Pour supprimer tous les réglages,*
   sélectionner *"réinitialiser"*.

REMARQUE

Les réglages peuvent être réinitialisés de la manière suivante :

- aux réglages d'usine
- À l'état avant la dernière mise en marche de l'AmaPad

3 Procédure de réglages système

CMS-T-00000028-B.1

3.1 Configuration des fonctions

CMS-T-00000384-B.1

3.1.1 Configuration des fonctions de la console

CMS-T-00000385-A.1

Activation des caméras

CMS-T-001153-B.1

Avec la fonction caméra, des prises de vue d'une caméra numérique connectées peuvent être transmises à l'AmaPad.

REMARQUE

Pour cette fonction, une licence et un matériel supplémentaires doivent être achetés.

▶ Pour de plus amples informations, prendre contact avec AMAZONE.

Activation du réseau sans fil

CMS-T-001275-B.1

Une connexion au réseau sans fil pour l'assistance à distance peut être configurée avec l'AmaPad.

REMARQUE

Le réseau sans fil sert uniquement au personnel formé pour effectuer des interventions de maintenance via Internet sur l'AmaPad.

▶ Pour de plus amples informations, prendre contact avec AMAZONE.

Activation de l'assistance à distance

CMS-T-001213-B.1

Avec cette fonction, l'AmaPad peut être commandé à distance via Internet.

REMARQUE

L'assistance à distance sert uniquement au personnel formé pour effectuer des interventions de maintenance sur l'AmaPad via Internet.

► Pour de plus amples informations, prendre contact avec AMAZONE.

Activer les services basés sur le cloud

CMS-T-003865-B.1

Avec les services basés sur le cloud, les données peuvent être chargées par W-LAN sur l'AmaPad.

REMARQUE

Une licence est nécessaire pour cette fonction.

► Pour de plus amples informations, prendre contact avec AMAZONE.

3.1.2 Configuration des fonctions du guidage de voie

CMS-T-00000386-B.1

Activation de la conduite automatique

CMS-T-001237-B.1

Cette fonction active ou désactive la conduite automatique.

REMARQUE

Cette fonction est disponible uniquement si l'un des récepteurs GPS suivants est sélectionné, :

- AGI-3
- AGI-4

1. Taper dans le menu Setup sur *"Système"* > *"Fonctions"* > *"Vue de carte"*.

2. Taper sur *"Conduite automatique"*.

Réglages possibles :

- Activé : la conduite automatique peut être utilisée. Dans le menu de service apparaît le bouton pour activer la conduite automatique : . Dans le menu de mission, le bouton pour la conduite automatique s'affiche :
- Désactivé : la conduite automatique ne peut pas être utilisée.

Activation de la détection de la marche arrière

CMS-T-001145-B.1

Cette fonction active ou désactive la détection de la marche arrière.

REMARQUE

Cette fonction est disponible uniquement si l'un des récepteurs GPS suivants a été sélectionné, :

- AGI-1
- AGI-2
- SGR-1
- Autre

1. Taper dans le menu Setup sur *"Système"* > *"Fonctions"* > *"Vue de carte"*.

2. Taper sur *" Détection de la marche arrière"*.

Réglages possibles :

- Activé : la marche arrière du véhicule est détectée automatiquement et le symbole du véhicule sur la carte se déplace en marche arrière. Dans le menu de service apparaît le bouton pour la détection automatique de la marche arrière :
- Désactivé : la marche arrière du véhicule n'est pas détectée. Si le véhicule se déplace en marche arrière, le symbole du véhicule est tourné sur la carte.

Activation du trafic régulé

CMS-T-001205-B.1

D'autres modèles de voie sont activés avec cette fonction.

REMARQUE

Une licence est nécessaire pour cette fonction.

► Pour de plus amples informations, prendre contact avec AMAZONE.

Activation de l'aide à la modification de la tâche

CMS-T-001187-C.1

Le mode d'assistant de tâche aide l'utilisateur à exécuter les fonctions.

1. Taper dans le menu Setup sur *"Système"* > *"Fonctions"* > *"Vue de carte"*.

2. Taper sur *"Aide à la modification de la tâche"*.

Réglages possibles :

- Désactivé
- Assistant de tâche : dans le menu des tâches, l'option de menu *"Assistant de tâche"* a été ajoutée. Pour de plus amples informations voir page 111.
- Démarrage rapide : l'option du menu *"démarrage rapide"* est ajoutée dans le menu *"Fonctions"* et dans le menu des tâches. Les déroulements de travail peuvent être automatisés dans le démarrage rapide. Pour de plus amples informations voir page 53.

Activation des modèles de voie

CMS-T-003485-B.1

Les modèles de lignes de voie peuvent être activés ou désactivés. Si les modèles de ligne de voie sont désactivés, ils ne peuvent plus être sélectionnés dans le menu de service.

1. Taper dans le menu Setup sur *"Système"* > *"Fonctions"* > *"Vue de carte"*.

2. Sélectionner le modèle de lignes de voie souhaité.

3. Activer ou désactiver le modèle de lignes de voie.

3.1.3 Configuration des fonctions de l'outil

CMS-T-00000387-A.1

Activation de la protection des eaux

CMS-T-001265-B.1

REMARQUE

Une licence est nécessaire pour cette fonction.

▶ Pour de plus amples informations, prendre contact avec AMAZONE.

Blocage du menu setup

CMS-T-002410-A.1

Si cette fonction est activée, l'accès au menu setup est bloqué tant qu'une mission est en cours.

1. Sélectionner *"Menu setup"* > *"Système"* > *"Fonctions"* > *"Outil"*.

2. Sélectionner *" Bloquer le menu setup lorsque la tâche est démarrée"*.

3. Activer la fonction

   ou

   désactiver.

3.1.4 Configuration du démarrage rapide

CMS-T-00000388-B.1

Activer les options

CMS-T-00000389-B.1

Les cycles de travail peuvent être automatisés à l'aide du démarrage rapide. Les déroulements de travail peuvent être sélectionnés dans la liste des *"Options"*. Le déroulement de travail sélectionné peut ensuite être activé ou désactivé. Certains déroulements de travail peuvent être adaptés.

Si le bouton pour le démarrage rapide dans le menu des tâches est sélectionné, tous les cycles de travail activés sont traités successivement.

REMARQUE

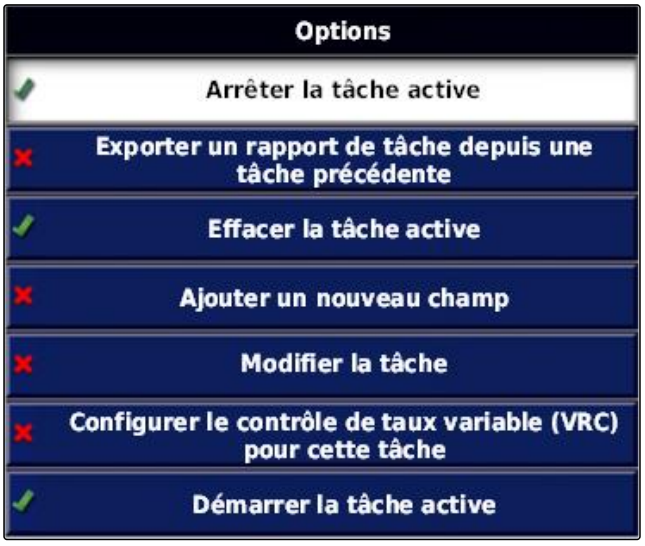
Pour plus d'informations sur l'utilisation du démarrage rapide, voir page 113.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Démarrage rapide activé ; voir page 51

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"Fonctions"* > *"Démarrage rapide"*.

2. Taper sur les options souhaitées dans la liste.



3. Activer les options sous *"État des options"*.

D'autres réglages peuvent être effectués pour certaines options. Dans ces cas, les autres boutons sous *"État des options"* sont affichés.

4. *Si d'autres réglages sont nécessaires,*
   taper sur les boutons affichés et procéder aux réglages.

Options	Cycles de travail	Autres réglages	Conditions requises
Arrêter la tâche active	La tâche active et l'épandage sont arrêtés.		Aucune
Exporter le rapport de tâche de la tâche précédente	Exporte les rapports de mission de toutes les missions enregistrées.		• Tâche actuelle arrêtée. • Clé USB connectée.
Supprimer la tâche active	Supprime le recouvrement enregistré de la tâche actuelle et la statistique créée sur la tâche.	***"Confirmer avant la suppression"*** **:** • Lorsque le réglage est activé, une demande de confirmation est affichée ***"Supprimer les options"*** **:** • Sélection des données devant être supprimées.	Tâche actuelle arrêtée.
Ajouter un nouveau champ	Ouvre le menu dans lequel un nouveau champ peut être créé.	***"Créer un nom pour le champ"*** **:** • *"Standard"* : le nouveau champ a pour nom la date et l'heure de l'installation. • *"Personnalisé"* : un autre réglage est affiché. Un nom personnalisé peut être donné. • *"Demande"* : lorsque le champ est créé, une zone de texte dans laquelle le nom doit être indiqué s'ouvre.	Aucune
Modifier une tâche	Modifie la tâche actuelle.	voir page 56	Tâche actuelle arrêtée.
Affecter le contrôle de la quantité	Ouvre le menu dans lequel le contrôle de la quantité peut être attribuée à une machine de travail.	voir page 190	• Outil sélectionné. • Mission sélectionnée
Démarrer la mission active	Démarre la mission actuelle.		Mission sélectionnée
Régler le décalage des lignes de limite	Ouvre le menu dans lequel le décalage des limites peut être réglé.		Aucune
Enregistrement de la ligne de limite	Démarre l'enregistrement des lignes de limite		Aucune

Options	Cycles de travail	Autres réglages	Conditions requises
Régler la correction de la dérive GPS	Ouvre les options de dérive GPS		Aucune
Créer un point de repère	Ouvre le menu dans lequel un point de repère peut être créé.		Aucune
Régler le modèle de ligne de voie	Règle le modèle de voie sélectionné.	***"Modèle de ligne de voie"*** **:** ● La ligne de voie dans le modèle de ligne de voie est créée.	Aucune
Modifier la ligne de voie	Démarre l'enregistrement de la ligne de voie sélectionnée ou ouvre le menu dans lequel les lignes de voie peuvent être chargées.	***"Mesure"*** **:** ● Sélectionner la ligne de voie : le menu de sélection d'une ligne de voie est ouvert ● Créer la ligne de voie : le menu de création d'une ligne de voie est ouvert ***"Créer un nom pour la ligne de voie"*** **:** ● *"Standard"* : la nouvelle tâche a pour nom la date et l'heure de l'installation. ● *"Personnalisé"* : un autre réglage est affiché. Un nom personnalisé peut être donné. ● *"Demande"* : lorsque la tâche est créée, une zone de texte dans laquelle le nom doit être indiqué s'ouvre.	Dans *"Régler mode de guidage de voie"* ligne A-B, ondulations identiques ou voie circulaire sélectionnée.

Options	Cycles de travail	Autres réglages	Conditions requises
Masquer en cas de succès	Infos sur le démarrage rapide se ferme automatiquement quand le cycle de travail est terminé avec succès.	***"Mesure"*** **:** ● Sélectionner la ligne de voie : le menu de sélection d'une ligne de voie est ouvert ● Créer la ligne de voie : le menu de création d'une ligne de voie est ouvert ***"Créer un nom pour la ligne de voie"*** **:** ● *"Standard"* : la nouvelle tâche a pour nom la date et l'heure de l'installation. ● *"Personnalisé"* : un autre réglage est affiché. Un nom personnalisé peut être donné. ● *"Demande"* : lorsque la tâche est créée, une zone de texte dans laquelle le nom doit être indiqué s'ouvre.	Aucune

Configurer l'option « Modifier une tâche »

CMS-T-006668-A.1

1. Activer l'option avec *"État des options"*.

Les réglages suivants sont possibles sous *"Mesure"* :

- *"Sélectionner une tâche"* : le menu est ouvert pour sélectionner une tâche.
- *"Aucune tâche"* : la tâche actuelle est supprimée. Travaux sans tâche possibles.
- *"Créer une tâche"* : une nouvelle tâche est créée. D'autres réglages sont possibles.

2. Sélectionner le réglage voulu sous *"Mesure"*.

3. *Si sous "Mesure" "Créer une tâche" a été sélectionné,*
poursuivre avec les points suivants.

4. Sélectionner sous *"Créer un nom pour la tâche"* comment le nom pour la tâche doit être créé.

Réglages possibles :

- *"Standard"* : la nouvelle tâche a pour nom la date et l'heure de l'installation.
- *"Personnalisé"* : un autre réglage est affiché. Un nom personnalisé peut être donné.
- *"Demande"* : lorsque la tâche est créée, une zone de texte dans laquelle le nom doit être indiqué s'ouvre.

5. *Lorsqu'un champ doit être sélectionné ou créé pour la nouvelle tâche,*
activer le réglage *"Ouvrir le menu du champ sélectionné"*.

6. *Lorsque la nouvelle tâche doit être créée sans modifier les données de tâche au préalable,*
activer le réglage *"Accepter sans afficher le menu Modifier"*.

3.2 Configurer GPS

CMS-T-00000390-A.1

3.2.1 Configurer le récepteur GPS

CMS-T-00000391-A.1

Sélection du récepteur GPS

CMS-T-001241-B.1

L'AmaPad peut traiter les signaux GPS d'un récepteur externe. Pour cela, le récepteur GPS connecté doit être sélectionné.

REMARQUE

L'AmaPad peut traiter les signaux GPS d'un récepteur externe seulement si le récepteur peut émettre les signaux dans le format requis.

Signaux GPS requis :

- GGA (au minimum 5 Hz)
- VTG (au minimum 1 Hz)
- ZDA (au minimum 1 Hz)

Pour obtenir d'autres informations sur la configuration du récepteur GPS, contacter la fabricant.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Récepteur"*.

2. Taper sur *"Récepteur GPS"*.

3. Sélectionner le récepteur GPS connecté dans la liste.

REMARQUE

Réglage recommandé :

- Pour AMAZONE Pantera avec conduite automatique : *"AGI-4"*
- Pour les autres récepteurs GPS d'AMAZONE : *"Source NMEA"*
- Si le signal GPS est envoyé via le bus CAN, par exemple depuis le tracteur : NMEA 2000

Actualiser le microprogramme

CMS-T-000462-B.1

Le microprogramme du récepteur GPS connecté peut être mis à jour. La mise à jour est chargée en même temps que celle du logiciel AmaPad par clé USB sur le terminal.

REMARQUE

Les mises à jour du microprogramme peuvent être exécutées uniquement sur les récepteurs GPS suivants :

- SGR-1
- AGI-3
- AGI-4

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Récepteur"*.

2. Taper sur *"Mises à jour microprogramme"*.

3. Confirmer la mise à jour.

➡ Un avertissement s'affiche, invitant à ne pas éteindre l'AmaPad.

4. Confirmer l'avertissement.

➡ La mise à jour du microprogramme démarre.

➡ L'AmaPad est redémarré après la mise à jour du microprogramme.

Utiliser la ligne de contact

CMS-T-001253-B.1

REMARQUE

Cette fonction est disponible uniquement sur le récepteur GPS suivant :

AGI-4

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Récepteur"*.

2. Taper sur *"Utiliser ligne de contact"*

Réglages possibles :

- Activé : si le véhicule est arrêté, l'alimentation électrique du récepteur GPS se fait via la batterie du véhicule.
- Désactivé : si le véhicule est arrêté, l'alimentation électrique du récepteur GPS est coupée.

REMARQUE

Réglage recommandé :

désactivé

Réglage le temps de marche de la batterie

CMS-T-001261-B.1

Le temps de marche de la batterie indique combien de temps le récepteur GPS reste activé une fois le véhicule arrêté.

REMARQUE

Cette fonction est disponible uniquement sur le récepteur GPS suivant :

AGI-4

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Récepteur"*.

2. Taper sur *"Temps de marche de la batterie"*.

Chargement du fichier OAF

CMS-T-000380-B.1

Avec un fichier OAF, les fonctions du récepteur GPS peuvent être débloquées.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ L'un des récepteurs GPS suivants sélectionné :
  - AGI-3
  - AGI-4

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Récepteur"*.

2. Taper sur *"Charger le fichier OAF"*.

3. Suivre les instructions à l'écran.

Réglage du débit en bauds

CMS-T-001177-B.1

Le débit en bauds est la désignation pour la vitesse de transfert du récepteur GPS.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Récepteur"*.

2. Taper sur *"Débit (bauds)"*.

3. Sélectionner le débit recommandé.

REMARQUE

Débit en bauds recommandé :

- Pour récepteur GPS AMAZONE : 19200
- Pour AGI-4 : 115200

D'autres informations figurent dans le mode d'emploi du récepteur GPS.

3.2.2 Configuration du signal de correction

CMS-T-00000393-A.1

Sélection de la source des corrections

CMS-T-001257-B.1

Les sources de corrections augmentent la précision du signal GPS.

REMARQUE

Les sources de correction suivantes sont prises en charge :

- autonome : avec ce réglage, le signal GPS n'est pas corrigé. Le signal peut uniquement être reçu d'un nombre plus grand de satellites GPS. Glonass peut être activé en plus.
- WAAS : le récepteur GPS utilise le Wide Area Augmentation System. Convient uniquement pour l'Amérique du nord. Précision : inférieure à un mètre.
- EGNOS : le récepteur GPS utilise le European Geostationary Navigation Overlay Service. Convient uniquement pour l'Europe. Précision : inférieure à un mètre.
- MSAS : le récepteur GPS utilise le Multifonctional Satellite Augmentation System. Convient uniquement en Asie de l'est. Précision : inférieure à un mètre.
- OmniSTAR : source de correction payante. Pour cette source de correction, une licence est nécessaire. Le fichier de licence OAF peut être commandé chez AMAZONE.
- TopNET Global D : source de correction payante. Pour cette source de correction, une licence est nécessaire. Le fichier de licence OAF peut être commandé chez AMAZONE.

Pour la source de correction payante RTK, un matériel supplémentaire est nécessaire. Le matériel peut être acheté chez les revendeurs Topcon.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Corrections"*.

2. Taper sur *"Source de rectification"*.

3. Sélectionner la source de rectification dans la liste de sélection.

4. Configurer la source de correction choisie.

Configuration WAAS

CMS-T-00000569-A.1

Pour la source de correction WAAS, les satellites disponibles doivent être activés.

REMARQUE

Les satellites disponibles sont publiés sur Internet. Chaque satellite peut être identifié avec le numéro PRN.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Corrections"*.

2. Taper sur le satellite souhaité.

3. Activer les satellites

   ou

   désactiver.

Configuration EGNOS

CMS-T-00000570-A.1

Pour la source de correction EGNOS, les satellites disponibles doivent être activés.

REMARQUE

Il est possible de voir sur Internet les satellites qui sont disponibles. Chaque satellite peut être identifié avec le numéro PRN.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Corrections"*.

2. Taper sur le satellite souhaité.

3. Activer les satellites

   ou

   désactiver.

Configuration MSAS

CMS-T-00000571-A.1

Pour la source de correction MSAS, les satellites disponibles doivent être activés.

REMARQUE

Il est possible de voir sur Internet les satellites qui sont disponibles. Chaque satellite peut être identifié avec le numéro PRN.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Corrections"*.

2. Taper sur le satellite souhaité.

3. Activer les satellites

   ou

   désactiver.

Configuration OmniSTAR

CMS-T-00000572-A.1

Pour les sources de correction OmniSTAR, la bonne région doit être réglée.

REMARQUE

La région doit être réglée sur toutes les sources de correction OmniSTAR.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Corrections"*.

2. Taper sur *"Région"*.

3. Sélectionner la région souhaitée dans la liste.

4. Confirmer avec .

Activation de GLONASS

CMS-T-003488-B.1

GLONASS est le système de navigation par satellite russe. S'il n'y a pas assez de satellites disponibles pour un signal GPS, l'AmaPad peut avoir recours aux satellites du GLONASS.

REMARQUE

Si le GLONASS est activé, les signaux des satellites GPS ne sont plus reçu même s'il y a à nouveau assez de satellites GPS accessibles.

GLONASS peut être activé pour les sources de correction suivantes.

- autonome
- automatique
- OmniSTAR XP
- OmniSTAR HP
- OmniSTAR G2
- RTK

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Corrections"*.

2. Taper sur *"GLONASS"*.

3. Activer la fonction

   ou

   désactiver.

Activation de Trupass

CMS-T-003491-B.1

Trupass™ améliore la précision des lignes de voie.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Corrections"*.

2. Taper sur *"Trupass ™ "*.

3. Activer la fonction

   ou

   désactiver.

Activation du système de sécurité

CMS-T-003494-B.1

Si le signal GPS est trop imprécis, la conduite automatique ne peut pas démarrer. Le système de sécurité permet à l'AmaPad d'avoir recours au signal GPS avec une précision moins précise afin de démarrer quand même la conduite automatique.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Corrections"*.

2. Taper sur *"Fallback"*.

3. Activer la fonction

   ou

   désactiver.

3.2.3 Configuration de la sortie GPS

CMS-T-001245-A.1

Avec la sortie GPS, les données comme la vitesse, le sens de marche et la position peuvent être transmises à d'autres appareils.

REMARQUE

La configuration de la sortie GPS dépend de l'appareil supplémentaire connecté. D'autres informations figurent dans le mode d'emploi de l'appareil supplémentaire.

3.3 Configuration des ports sériels

CMS-T-00000392-A.1

3.3.1 Définir le port COM pour le récepteur GPS

CMS-T-001149-A.1

Sélection du port COM pour le récepteur GPS.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Sortie"*.

2. Sélectionner *"COM récepteur GPS"*.

3. Sélectionner le port COM.

REMARQUE

Réglage pour le faisceau de câbles AMAZONE fourni :

1

Fixer le port COM pour la sortie GPS

CMS-T-001193-A.1

Sélection du port COM pour la sortie GPS.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"GPS"* > *"Sortie"*.

2. Sélectionner *"COM sortie GPS"*.

3. Sélectionner le port COM.

REMARQUE

Réglage pour le faisceau de câbles AMAZONE fourni :

2

3.4 Régler les alarmes

CMS-T-00000394-A.1

3.4.1 Réglage des alarmes générales

CMS-T-000324-B.1

1. Taper dans le menu Setup sur *"Système"* > *"Alarmes"* > *"Généralités"*.

2. Sélectionner l'alarme dans la liste des alarmes.

3. Taper sur *"État de l'alarme"*.

4. Activer l'alarme

   ou

   désactiver.

REMARQUE

Les alarmes désactivées ne s'affichent pas. Il n'y a donc pas de mise en garde sur les dysfonctionnements éventuels.

REMARQUE

Pour les alarmes de la mise en marche et à l'arrêt de la conduite automatique, seul l'affichage visuel peut être désactivé. Si la conduite automatique est désactivée ou activée, un avertissement sonore est toujours émis.

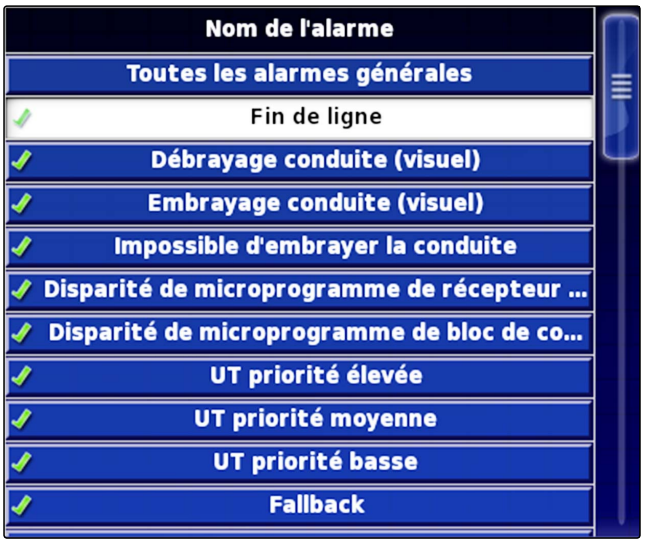
Réglage de la fin d'une ligne

CMS-T-001183-B.1

Si le véhicule s'approche de la limite, une alarme peut être émise à une certaine distance de la limite.

1. Taper dans le menu Setup sur *"Système"* > *"Alarmes"* > *"Généralités"*.

2. Sélectionner *"fin de ligne"* dans la liste d'alarmes.



3. Taper sur *"État de l'alarme"*.

4. Activer l'alarme.

5. Taper sur *"Première distance"*

6. Saisir la distance jusqu'à la limite à laquelle l'alarme est déclenchée pour la première fois.

7. Taper sur *"Deuxième distance"*.

8. Saisir la distance jusqu'à la limite à laquelle l'alarme est déclenchée pour la deuxième fois.

9. Taper sur *" Distance d'anticipation "*.

10. Saisir la distance supplémentaire à la première et à la deuxième distances à laquelle l'alarme est déclenchée.

3.5 Configuration des points de repère

CMS-T-000341-A.1

Les préréglages pour les points de repère peuvent être réalisés dans ce menu. Les endroits dangereux peuvent être signalés par des points de repère. De plus, les points de repère servent de référence pour la correction GPS manuelle.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Droits d'accès utilisateur réglés sur *"Standard"* ou *"Expert"* ; voir page 46

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"Points de repère"*.

2. Sélectionner l'un des points de repère.

3. Sélectionner le symbole.

4. Taper sur *"Nom du point de repère"*.

5. Saisir le nom

6. Confirmer avec .

3.6 Configuration de l'ISOBUS

CMS-T-00000031-A.1

3.6.1 Réglage du terminal universel

CMS-T-00000395-A.1

Activation du terminal universel

CMS-T-001209-A.1

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"ISOBUS"*> *"UT"*.

2. Sélectionner *"terminal universel"*.

Réglages possibles :

- Offline : la connexion au terminal universel est interrompue.
- Online : la connexion au terminal universel est établie.

Fixation du numéro du UT

CMS-T-001221-B.1

Quand plusieurs terminaux sont connectés à un ECU, le terminal universel est identifié de manière univoque par son numéro.

REMARQUE

Les terminaux doivent être attribués via le terminal universel. Si seulement un terminal est connecté, il est attribué automatiquement.

REMARQUE

Plusieurs terminaux avec un numéro UT identique ne doivent pas être raccordés à l'ISOBUS. Si d'autres terminaux avec le même numéro UT sont connectés à l'ECU, l'AmaPad commute le réglage *"Terminal universel"* automatiquement sur *"offline"*.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"ISOBUS"*> *"UT"*.

2. Taper sur *"Numéro UT"*.

Réglages possibles :

- Chiffre entre 1 et 32

Effacer le Pool-Cache du terminal universel

CMS-T-00000014-A.1

En cas d'erreurs de représentation dans le terminal universel, le Pool-Cache peut être effacé dans le terminal universel.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"ISOBUS"*> *"UT"*.

2. Taper sur *"Effacer le Pool-Cache"*.

3. Confirmer avec .

4. Redémarrer l'AmaPad.

Fixation des touches programmables par colonne

CMS-T-001233-A.1

Réglage du nombre de touches programmables affichées dans le terminal universel.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"ISOBUS"*> *"UT"*.

2. Taper sur *"Touches programmables par colonne"*.

3. Sélectionner un nombre.

REMARQUE

Réglage recommandé :

6

Fixation de la position des touches programmables

CMS-T-001165-A.1

Position des touches programmables dans le terminal universel.

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"ISOBUS"*> *"UT"*.

2. Taper sur *"Emplacement des touches programmables"*.

3. Sélectionner l'emplacement.

REMARQUE

Réglage recommandé :

À droite (deux colonnes)

3.6.2 Configuration du Task Controller

CMS-T-00000396-A.1

Définition de la version TC

CMS-T-006672-B.1

La version TC est la version du logiciel de l'ECU. Les différentes versions TC prennent en charge les différentes formes de documentation des données de tâche.

REMARQUE

La version TC est généralement détectée automatiquement par l'AmaPad.

Ce qui suit s'applique pour la définition de la version TC :

- Machines AMAZONE : version TC 3
- Pour Peer Control : version TC 4

1. Sélectionner *"Menu setup"* > *"Système"* > *"ISOBUS"* > *"TC"*.

2. Taper sur *"Version TC"*.

3. Sélectionner la version TC.

Définition du numéro TC

CMS-T-003859-B.1

Si plusieurs terminaux sont connectés à un outil, l'AmaPad peut être identifié de manière univoque via le numéro TC. Chaque terminal a besoin d'un autre numéro TC pour éviter les conflits.

1. Sélectionner *"Menu setup"* > *"Système"* > *"ISOBUS"* > *"TC"*.

2. Taper sur *"numéro TC"*.

3. Saisir le numéro TC.

Définition du mode de commande pour la commutation manuelle des tronçons

CMS-T-006670-A.1

Lorsque la commutation automatique des tronçons est désactivée, les tronçons peuvent encore être commutés manuellement. Ce réglage indique si les tronçons peuvent être commandés par des interrupteurs de tronçon virtuels.

1. Sélectionner *"Menu setup"* > *"Système"* > *"ISOBUS"* > *"TC"*.

2. Taper sur *"Mode de commande manuel de commutation des tronçons"*.

Réglages possibles :

- Commandé par l'ECU : lorsque la commutation automatique des tronçons est désactivée, les tronçons ne peuvent plus être commandés par les interrupteurs de tronçon virtuels.
- Commandé par la console : lorsque la commutation automatique des tronçons est désactivée, les tronçons peuvent encore être commandés par les interrupteurs de tronçon virtuels.

3. Sélectionner le mode de commande.

Effacer le Pool-Cache du Task Controller

CMS-T-00000015-A.1

Si l'affichage ou le transfert de la configuration de la machine de travail est erroné, le Pool-Cache du Task Controller peut être effacé.

1. Taper dans le menu Setup sur *"Système"* > *"ISOBUS"*> *"TC"*.

2. Taper sur *"Effacer le Pool-Cache"*.

3. Confirmer avec .

4. Redémarrer l'AmaPad.

Préparation USB pour la mise à jour

CMS-T-000231-B.1

Le logiciel AmaPad peut être mis à jour via une clé USB.

REMARQUE

Cette fonction doit être effectuée par du personnel formé.

► Contacter le service après-vente AMAZONE.

4 Configuration du véhicule

CMS-T-00000397-A.1

4.1 Création d'un nouveau véhicule

CMS-T-00000398-A.1

4.1.1 Sélection du véhicule dans la base de données

CMS-T-000268-B.1

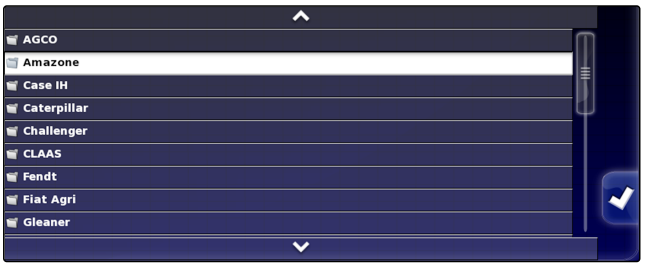
L'AmaPad a une base de données des véhicules. Le véhicule souhaité peut être sélectionné à partir de cette base de données.

REMARQUE

Si le véhicule souhaité ne se trouve pas dans la base de données, un véhicule défini par l'utilisateur peut être créé, voir page 77.

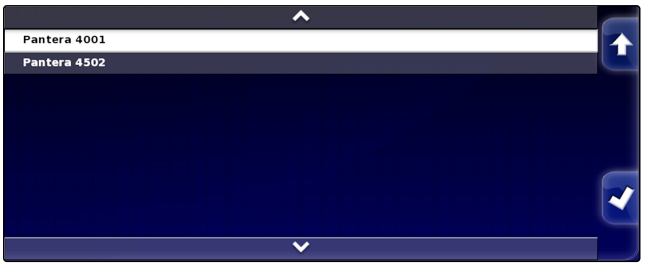
1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Nouveau"*.

2. Sélectionner le fabricant souhaité dans la liste.



➡ La liste des modèles de véhicule s'affiche.

3. Sélectionner le modèle de véhicule souhaité.



4. Confirmer la sélection du modèle avec .

➡ Sur certains modèles de véhicule, l'AmaPad doit redémarrer.

5. Confirmer le redémarrage avec .

➡ Le menu affiche la géométrie du véhicule. Pour déterminer la géométrie du véhicule, voir page 78.

REMARQUE

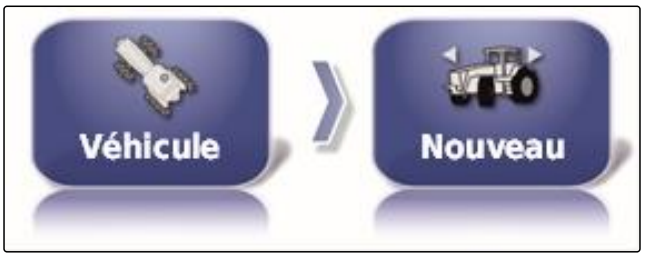
Pour le pulvérisateur automoteur AMAZONE Pantera, l'outil doit être configuré ici ; voir page 89, *" Créer un nouvel outil "*, étape 7.

4.1.2 Créer un véhicule personnalisé

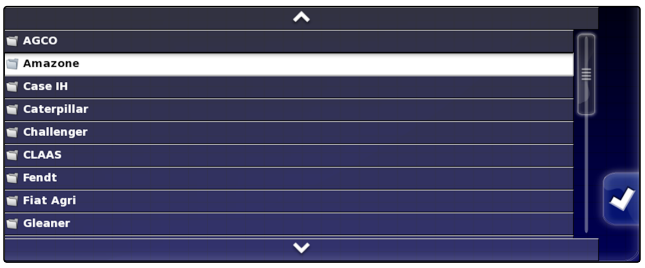
CMS-T-000272-B.1

Si le véhicule souhaité ne se trouve pas dans la base de données, un véhicule défini par l'utilisateur peut être créé.

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Nouveau"*.



2. Sélectionner dans la liste des fabricants *"Autres"*.



3. Sélectionner l'appareil de commande de la direction du véhicule

4. Confirmer la sélection de l'appareil de commande de direction avec .

5. Sélectionner le type de véhicule.

➡ Sur certains modèles de véhicule, l'AmaPad doit redémarrer.

6. Confirmer le redémarrage avec .

7. Taper sur *"Nom du véhicule"*.

REMARQUE

Pour pouvoir gérer plus facilement les véhicules, saisir un nom de véhicule judicieux.

8. Saisir le nom du véhicule.

9. Confirmer la saisie avec .

➡ Le menu affiche la géométrie du véhicule. Pour déterminer la géométrie du véhicule, voir page 78.

4.1.3 Fixation de la géométrie du véhicule

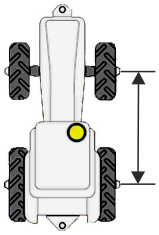
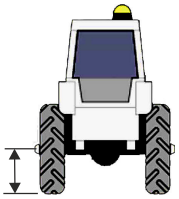
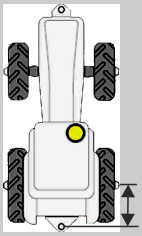
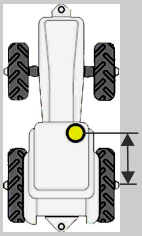
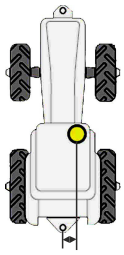
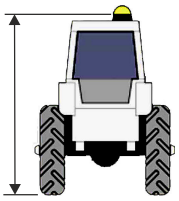
CMS-T-000276-B.1

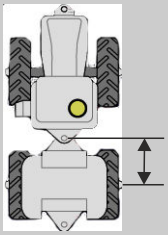
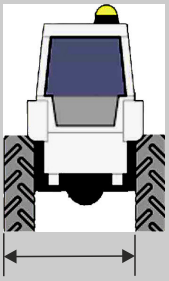
REMARQUE

La géométrie du véhicule est nécessaire pour un fonctionnement précis du système de guidage de voie. Mesurer le véhicule avec précision. La tolérance est de 5 cm.

REMARQUE

Les valeurs géométriques à régler dépendent de la sélection du véhicule. Le nom de la valeur géométrique sélectionnée s'affiche dans la barre de titre du menu. La liste suivante comprend toutes les valeurs géométriques.

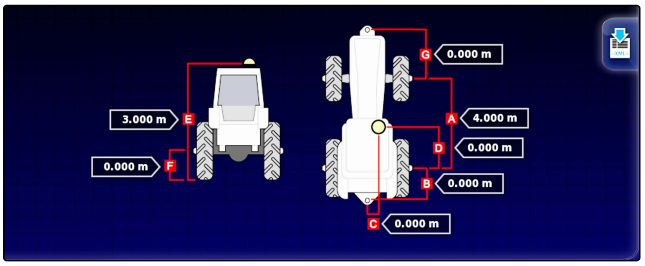
Valeur géométrique	Description	Illustration		Valeur géométrique	Description	Illustration
Empattement	Distance depuis le milieu de l'essieu avant au milieu de l'essieu arrière.			Hauteur d'essieu	Distance depuis l'essieu jusqu'au sol.	
Point d'introduction de la force outil	Distance depuis le milieu de l'essieu arrière jusqu'au point d'attelage.			Antenne GPS	Décalage longitudinal du récepteur GPS par rapport à l'essieu arrière Valeur positive : récepteur est monté avant l'essieu arrière Valeur négative : le récepteur est monté derrière l'essieu arrière.	
Direction GPS	Décalage transversal du récepteur GPS par rapport au milieu de l'essieu Valeur positive : le récepteur est monté à droite du milieu de l'essieu. Valeur négative : le récepteur est monté à gauche du milieu de l'essieu.			Hauteur GPS	Distance depuis le sol jusqu'à la face supérieure du récepteur GPS	

Valeur géométrique	Description	Illustration		Valeur géométrique	Description	Illustration
Point d'articulation	Uniquement en cas de châssis articulé. Distance entre l'essieu arrière et le point d'articulation.			Écartement de voie	Uniquement sur les tracteurs à chenilles. Distance entre le bord gauche de la chaîne gauche et le bord gauche de la chaîne droite.	

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Géométrie"*.

2. Vérifier le nom du véhicule sélectionné.
3. *Si vous avez sélectionné le mauvais véhicule,* voir page 80.
4. *Pour modifier une valeur géométrique :*

   sélectionner 0.000 m.



➡ Le nom de la valeur géométrique sélectionnée s'affiche dans la barre de titre.

5. Saisir la valeur.
6. Confirmer avec .

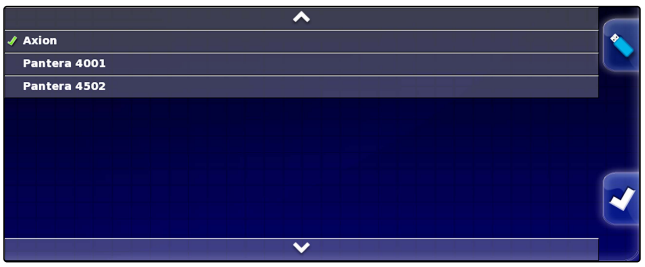
4.2 Sélection du véhicule

CMS-T-000476-B.1

Ce menu permet de sélectionner les véhicules configurés. Les données du véhicule peuvent en plus être chargées depuis une clé USB et des copies des données du véhicule peuvent être créées. Les données du véhicule peuvent aussi être transmises sur d'autres terminaux.

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Sélectionner"*.

2. Sélectionner le véhicule dans la liste.
3. Confirmer la sélection avec .



➡ Un redémarrage est nécessaire sur certains véhicules.

4. Confirmer le redémarrage avec .

➡ Le menu *"Géométrie du véhicule"* s'affiche.

5. *Pour modifier la géométrie du véhicule,* voir page 80.

4.3 Importation des données du véhicule

CMS-T-000472-B.1

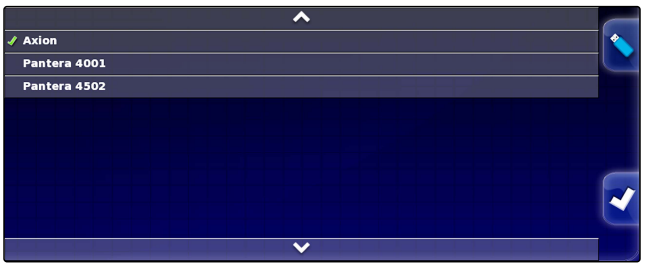
Les données de véhicule qui ont été enregistrées par le gestionnaire des stocks sur une clé USB peuvent être réimportées.

REMARQUE

Pour plus d'informations sur le gestionnaire de stock, voir page 211.

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Sélectionner"*.

2. Taper sur .
3. Sélectionner le véhicule dans la liste.
4. Confirmer la sélection avec .



➡ Un redémarrage est nécessaire sur certains véhicules.

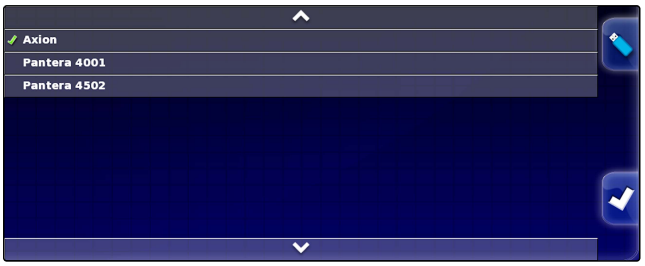
5. Confirmer le redémarrage avec .

➡ Le menu *"Géométrie du véhicule"* s'affiche.

4.4 Copie des données du véhicule

CMS-T-000468-A.1

Les données du véhicule peuvent être copiées afin de créer des véhicules qui sont très peu différents les uns des autres.



1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Sélectionner"*.
2. Sélectionner le véhicule dans la liste.
3. Confirmer la sélection avec .

➡ Un redémarrage est nécessaire sur certains véhicules.

4. Confirmer le redémarrage avec .
5. Taper sur .
6. Sélectionner *"Nom du véhicule"*.
7. Saisir le nom du véhicule pour la copie.
8. Confirmer la saisie avec .

➡ Un redémarrage est nécessaire sur certains véhicules.

4.5 Ajout des données géométriques du véhicule aux données de tâche

CMS-T-000239-A.1

Les données géométriques du véhicule peuvent être ajoutées aux données de tâche pour les gérer avec un Farm Management Information System.

REMARQUE

Lors de l'exportation des données de tâche, les données du véhicule sont également exportées automatiquement. Pour plus d'informations sur l'exportation des données de tâche, voir page .

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Droits d'accès utilisateur réglés sur *"Standard"* ou *"Expert"* ; voir page 46

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Géométrie"*.

2. sélectionner .

3. Confirmer avec .

4.6 Configurer l'appareil de commande de direction

CMS-T-00000400-A.1

4.6.1 Sélection de l'appareil de commande

CMS-T-001289-B.1

Ce réglage permet de sélectionner l'appareil de commande de direction du véhicule sur lequel l'AmaPad se trouve.

REMARQUE

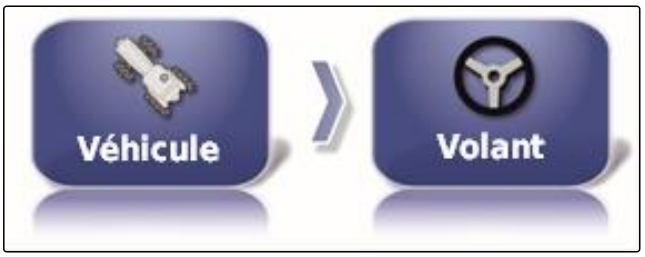
Les réglages de l'appareil de commande de direction ne sont pas attribués au véhicule sélectionné. Si un autre véhicule est sélectionné, l'appareil de commande de direction doit être adapté.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Droits d'accès utilisateur réglés sur *"Standard"* ou *"Expert"* ; voir page 46

✓ Conduite automatique activée ; voir page 49

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Direction"*.



2. Taper sur *"Commande"*.

Réglages possibles :

- Détection automatique : uniquement pour les appareils de commande de direction qui ne sont pas mentionnés dans la liste de sélection.
- AES-25
- Fendt FSC
- Case 8800
- Lexion (USA)

REMARQUE

Le réglage *" Détection automatique "* ne supprime pas la sélection du bon appareil de commande de direction.

Sélectionner Bus CAN

CMS-T-001322-B.1

La commande de direction peut se faire via différents bus CAN.

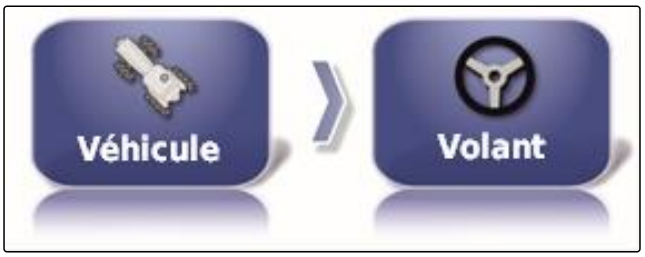
REMARQUE

Les réglages de l'appareil de commande de direction ne sont pas attribués au véhicule sélectionné. Si un autre véhicule est sélectionné, l'appareil de commande de direction doit être adapté.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Droits d'accès utilisateur réglés sur *"Standard"* ou *"Expert"* ; voir page 46
- ✓ Conduite automatique activée ; voir page 49

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Direction"*.



2. Taper sur *"Bus CAN"*.

Réglages possibles :

- CAN 1: ISOBUS
- CAN 2 : bus de communication principal pour la direction

REMARQUE

Le bus CAN qui doit être utilisé figure sur le récepteur GPS.

- Bus CAN pour AGI-3 et AGI-4: CAN 2

Mettre en marche la conduite automatique

CMS-T-001285-B.1

REMARQUE

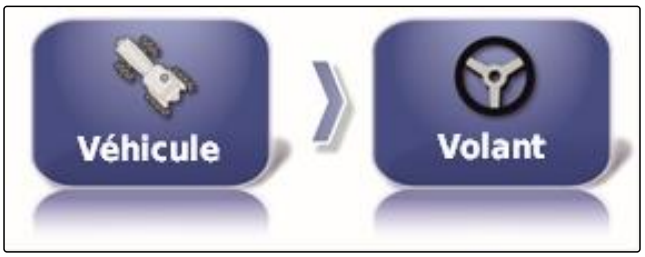
Les réglages de l'appareil de commande de direction ne sont pas attribués au véhicule sélectionné. Si un autre véhicule est sélectionné, l'appareil de commande de direction doit être adapté.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Droits d'accès utilisateur réglés sur *"Standard"* ou *"Expert"* ; voir page 46

✓ Conduite automatique activée ; voir page 49

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Direction"*.



2. Taper sur *" Mettre en marche la conduite automatique"*.

Réglages possibles :

- Virtuel : la conduite automatique peut être mise en marche uniquement via le bouton dans le menu de service.
- Virtuel et entrée externe de la console : la conduite automatique peut être mise en marche via le bouton dans le menu de service et via un bouton externe.

Activation du distributeur direct

CMS-T-001326-B.1

REMARQUE

Les réglages de l'appareil de commande de direction ne sont pas attribués au véhicule sélectionné. Si un autre véhicule est sélectionné, l'appareil de commande de direction doit être adapté.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Droits d'accès utilisateur réglés sur *"Standard"* ou *"Expert"* ; voir page 46

✓ Conduite automatique activée ; voir page 49

1. Taper dans le menu setup sur *"Véhicule"* > *"Direction"*.

2. Taper sur *"Distributeur direct"*.

Réglages possibles :

- Désactivé : la conduite automatique travaille avec un capteur d'angle de braquage.
- Activé : la conduite automatique travaille sans capteur d'angle de braquage.

5 Installer l'appareil de travail

CMS-T-00000399-C.1

5.1 Utiliser l'assistant pour la détection de l'appareil de travail

CMS-T-002255-B.1

L'AmaPad détecte automatiquement les outils de travail ISOBUS raccordés et ouvre un assistant. Un profil d'outil peut être créé à l'aide de cet assistant.

REMARQUE

L'AmaPad détecte automatiquement uniquement les outils ISOBUS.

Quand l'AmaPad démarre, l'assistant pour la détection de l'outil s'affiche dans le menu de service.

REMARQUE

L'AmaPad prend jusqu'à 2 minutes pour détecter l'outil.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Outil raccordé correctement ; voir page 9

1. *Si un profil de l'outil doit être créé,* confirmer avec *"Oui"*.

REMARQUE

Autres choix possibles :

- *"non"* : le profil d'outil n'est pas créé. L'AmaPad enregistre ce choix et n'ouvre plus l'assistant pour cet outil.
- *"Annuler"* : un profil d'outil n'est pas créé. L'AmaPad ouvre l'assistant une nouvelle fois quand l'outil est raccordé à nouveau.

2. Sélection du type d'outil.

REMARQUE

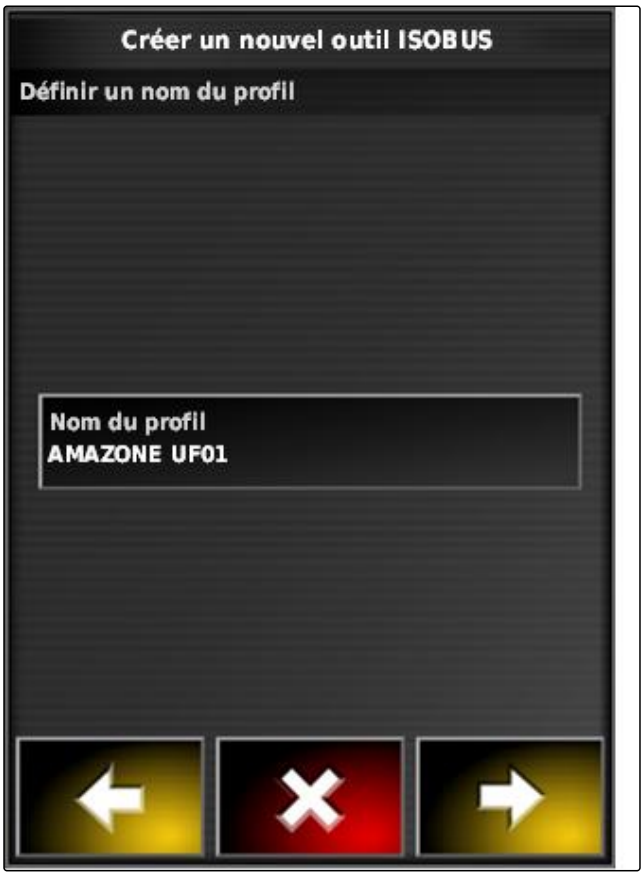
Types d'outil de gauche à droite et de haut en bas :

- rigide
- tracté
- montage frontal
- avec deux points d'articulation
- automoteur

3. *Si le type d'outil "automoteur" a été sélectionné,* choisir le type de véhicule dans la liste.

4. Continuer avec .

5. *Si le nom de l'outil doit être modifié,*
   sélectionner *"nom du profil"* et saisir le nom.



6. Continuer avec .

➡ Le profil de l'outil est créé.

7. Confirmer avec .

REMARQUE

Respecter les indications figurant à l'écran.

8. *Si l'outil doit être chargé,*
   confirmer avec .

5.2 Création d'un nouvel outil

CMS-T-000313-B.1

REMARQUE

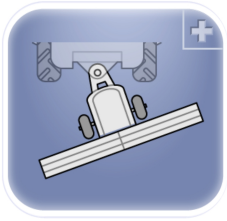
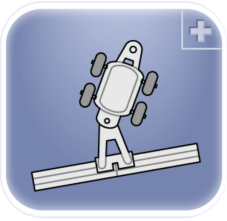
Dans ce manuel d'utilisation ne sont décrits que les outils ISOBUS. Pour de plus amples informations, prendre contact avec AMAZONE.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Outil raccordé correctement

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Nouveau"* > *"Personnalisé"*.

➡ Quatre types d'outil de travail sont affichés.

Type d'outil	Bouton		Type d'outil	Bouton
Rigide			Montage frontal	
Tracté			2 points d'articulation	

2. Sélectionner le type d'outil souhaité.

➡ L'AmaPad doit redémarrer une fois que l'outil a été créé.

3. Confirmer le redémarrage avec .

4. Taper sur *"Nom de l'outil"*.

REMARQUE

Pour pouvoir gérer plus facilement les outils, donner un nom judicieux aux outils.

5. Saisir le nom

6. Confirmer la saisie avec .

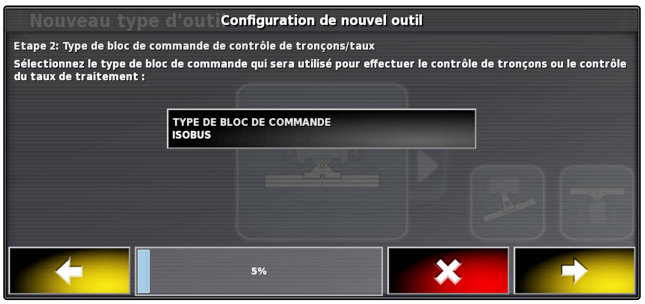
➡ L'assistant pour la configuration de l'outil s'affiche.

7. À l'étape 1, sélectionner sous *"Commande outil"* *"Commutation des tronçons et commande de la qualité"*.

8. À l'étape 2, sélectionner sous *"Type ECU"* *"ISOBUS"*.

9. À l'étape 3, sélectionner le type d'outil raccordé sous *"Fonction de l'outil"*.

10. À l'étape 4, sélectionner l'outil raccordé dans la liste sous *"Affectation ECU"*.



RÉSOLUTION DES DYSFONCTIONNEMENTS

L'outil raccordé n'est pas affiché ?

L'AmaPad n'a pas détecté l'outil raccordé.

1. Vérifier les raccordements.

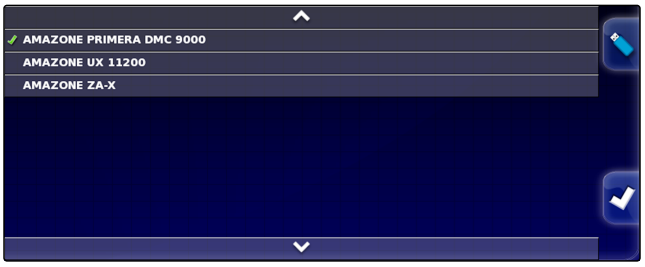
2. Répéter le processus, voir page 89.

5.3 Sélection de l'outil

CMS-T-000491-B.1

Les outils configurés peuvent être sélectionnés dans ce menu. De plus, les données des outils peuvent être chargées depuis une clé USB et des copies des données des outils peuvent être créées.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Sélectionner"*.



2. Sélectionner l'outil dans la liste.

3. Confirmer la sélection avec .

➡ Un redémarrage est nécessaire pour certains outils.

4. Confirmer le redémarrage avec .

5.4 Importation des données géométriques de l'outil

CMS-T-000487-B.1

Les données de l'outil peuvent être enregistrées sur une clé USB et transférées sur l'AmaPad.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Sélectionner"*.

2. Insérer une clé USB avec les données de l'outil dans l'AmaPad.
3. sélectionner .
4. Confirmer la sélection avec .

➡ Un redémarrage est nécessaire pour certains outils.

5. Confirmer le redémarrage avec .

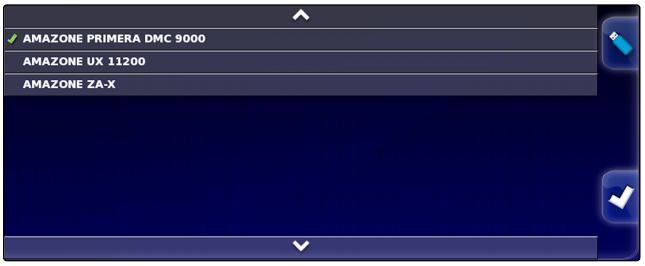
5.5 Copier les données de l'outil

CMS-T-000483-A.1

Si des outils semblables sont raccordés, les données de l'outil peuvent être copiées et modifiées par la suite.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Sélectionner"*.

2. Sélectionner l'outil dans la liste.
3. Confirmer la sélection avec .



➡ Un redémarrage est nécessaire pour certains outils.

4. Confirmer le redémarrage avec .
5. sélectionner .

6. Sélectionner *"Nom de l'outil"*.

7. Saisir le nom de l'outil pour la copie.

8. Confirmer la saisie avec .

➡ Un redémarrage est nécessaire pour certains outils.

5.6 Configurer l'ECU

CMS-T-00000401-A.1

Sélectionner la commande de l'outil

CMS-T-000882-A.1

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"ECU"*.

2. Taper sur *"Commande outil"*.

Réglages possibles :

- uniquement commutation des tronçons
- commutation des tronçons et contrôle de la quantité
- uniquement contrôle de la quantité

Sélection de la fonction de l'outil

CMS-T-000899-A.1

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"ECU"*.

2. Taper sur *"Fonction de l'outil"*.

Réglages possibles :

- Pulvérisateur
- Épandeur

- Semoir monograine

Mise à jour des réglages ECU

CMS-T-000878-B.1

Les données géométriques peuvent être transférées depuis l'ECU de l'outil sélectionné sur l'AmaPad. Si les données géométriques de l'outil ont été modifiées via le terminal universel, cette fonction doit être appliquée.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"ECU"*.

2. Taper sur *"Mise à jour des réglages ECU "*.

3. Confirmer avec .

REMARQUE

Le transfert des données dure jusqu'à 60 secondes.

5.7 Réglage du chevauchement

CMS-T-001094-A.1

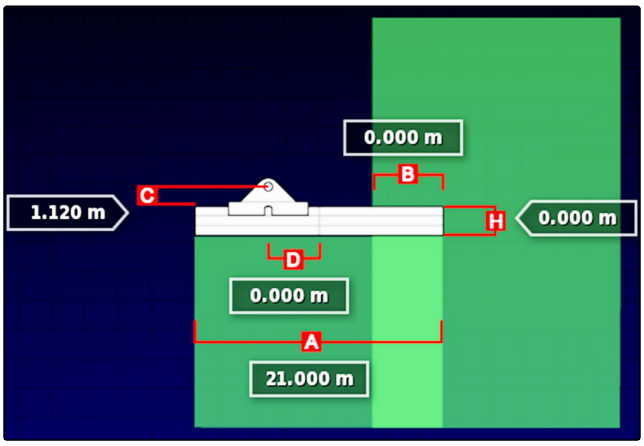
Avec le chevauchement, la distance des lignes de voie pour le guidage peut être adaptée. Si le véhicule suit les lignes de voie, l'outil dépasse de la valeur indiquée dans la surface déjà traitée.

REMARQUE

Le réglage n'influence pas le chevauchement de la commutation automatique des tronçons.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Géométrie"*.

2. Sélectionner la valeur géométrique *"B"*.
3. Saisir la valeur.
4. Confirmer avec .



5.8 Configurer la commande de tronçonnement

CMS-T-00000402-A.1

5.8.1 Configuration de la commutation des tronçons pour pulvérisateurs

CMS-T-00000403-A.1

Configuration des tronçons

CMS-T-001357-B.1

Les tronçons peuvent être configurés dans ce menu.

REMARQUE

Sur les machines ISOBUS, la configuration des tronçons se fait uniquement via le terminal universel.

► Pour les informations concernant la configuration des tronçons sur les machines non-ISOBUS, contacter AMAZONE.

Configuration du cycle

CMS-T-000923-B.1

La temporisation lors de la commutation des différents tronçons peuvent être réglés dans ce menu. Ces tronçons peuvent être réglés aussi en même temps dans la ligne *"Tous"* sur la même temporisation.

REMARQUE

Sur les machines ISOBUS, la configuration de la temporisation se fait uniquement via le terminal universel

► Pour les informations concernant la configuration de la temporisation sur les machines non-ISOBUS, contacter AMAZONE.

Configuration des commutateurs virtuels de tronçons

CMS-T-000894-A.1

Les commutateurs virtuels de tronçons peuvent être repris dans la barre de fonction dans le menu de service et dans le mode mission.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Commutation tronçons"* > *"Commutateur tronçon"*

2. Taper sur *"Type"*.

3. Sélectionner dans la liste *"Virtuel"*.

4. Confirmer avec .

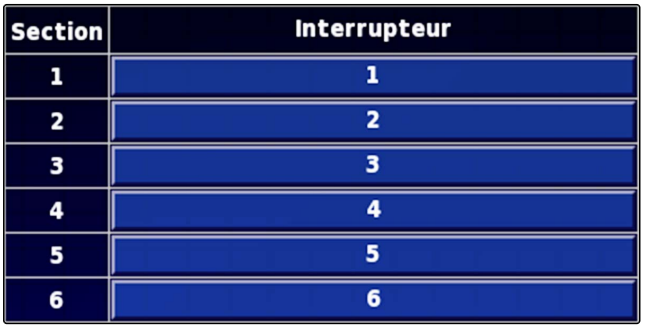
5. Taper sur *"Commutateurs"*.

6. Saisir le nombre souhaité.

REMARQUE

Au maximum 16 commutateurs de tronçons peuvent être activés.

7. Dans le tableau *"Commutateurs"*, attribuer un tronçon à chaque commutateur.



Section	Interrupteur
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6

REMARQUE

Plusieurs tronçons peuvent être actionnés avec le même commutateur. Pour cela, attribuer les mêmes tronçons au commutateur.

5.8.2 Configuration des commutateurs de tronçons pour l'épandeur d'engrais

CMS-T-00000404-A.1

Configuration du cycle

CMS-T-000907-B.1

La temporisation lors de la commutation des différents tronçons peuvent être réglés dans ce menu.

REMARQUE

Sur les machines ISOBUS, la configuration de la temporisation se fait uniquement via le terminal universel

► Pour les informations concernant la configuration de la temporisation sur les machines non-ISOBUS, contacter AMAZONE.

Activation des commutateurs virtuels

CMS-T-000932-A.1

REMARQUE

Cette fonction n'est pas disponible sur l'épandeur d'engrais.

5.8.3 Configuration des commutateurs de tronçons pour les semoirs

CMS-T-00000405-A.1

Configuration des tronçons

CMS-T-000890-B.1

Les tronçons peuvent être configurés dans ce menu.

REMARQUE

Sur les machines ISOBUS, la configuration des tronçons se fait uniquement via le terminal universel.

► Pour les informations concernant la configuration des tronçons sur les machines non-ISOBUS, contacter AMAZONE.

Configuration du cycle

CMS-T-001053-B.1

La temporisation lors de la commutation des différents tronçons peuvent être réglés dans ce menu. Ces tronçons peuvent être réglés aussi en même temps dans la ligne *"Tous"* sur la même temporisation.

REMARQUE

Sur les machines ISOBUS, la configuration de la temporisation se fait uniquement via le terminal universel

► Pour les informations concernant la configuration de la temporisation sur les machines non-ISOBUS, contacter AMAZONE.

Configuration des commutateurs virtuels de tronçons

CMS-T-001342-A.1

Les commutateurs virtuels de tronçons peuvent être repris dans la barre de fonction dans le menu de service et dans le mode mission.

1. Sélectionner *"Menu setup"* > *"Outil"* > *"Commande tronçon"* > *"Tronçons"*

2. Taper sur *"Type"*.

3. Sélectionner dans la liste *"Virtuel"*.

4. Confirmer avec .

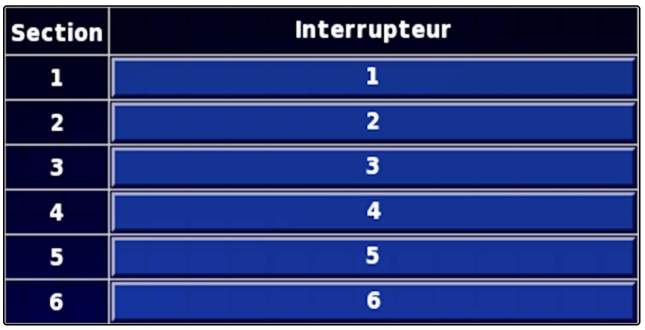
5. Taper sur *"Commutateurs"*.

6. Saisir le nombre souhaité.

REMARQUE

Au maximum 16 commutateurs de tronçons peuvent être activés.

7. Dans le tableau *"Commutateurs"*, attribuer un tronçon à chaque commutateur.



Section	Interrupteur
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6

REMARQUE

Plusieurs tronçons peuvent être actionnés avec le même commutateur. Pour cela, attribuer les mêmes tronçons au commutateur.

5.9 Fixation de la limite inférieure pour la vitesse de l'outil

CMS-T-001334-A.1

Dans ce menu, la vitesse à partir de laquelle l'outil démarre l'épandage peut être fixée.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *" Pulvérisateur (épandeur, semoir monograine) "* > *"Paramètres ISOBUS "*.

2. Taper sur *"Arrêt à faible vitesse"*.

3. Saisir la vitesse.

REMARQUE

En cas de réglage sur 0 km/h, cette fonction est désactivée. L'épandage s'arrête quand le véhicule est immobile.

5.10 Configuration des signaux sonores

CMS-T-001361-B.1

L'AmaPad peut émettre des signaux sonores pour certaines fonctions de l'appareil.

- Signal sonore pour l'interrupteur principal : Si le signal sonore est activé, un son retentit quand l'interrupteur général est actionné.
- Signal sonore pour le commutateur du réservoir : En cas d'activation du signal sonore, un son retentit quand le commutateur du réservoir est actionné.
- Signal sonore pour les tronçons : En cas d'activation du signal sonore, un son retentit quand les tronçons sont mis en marche ou à l'arrêt.

REMARQUE

Les signaux sonores suivants ne sont pas pris en charge par les machines ISOBUS :

- Signal sonore du commutateur de réservoir
- Signal sonore de l'interrupteur général

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Pulvérisateur (épandeur, planteuse) "* > *"Audio"*.

2. Taper sur le bouton pour le signal sonore souhaité.

3. Activer le signal sonore

   ou

   désactiver.

5.11 Configuration de la simulation de la vitesse GPS

CMS-T-000928-C.1

Dans ce menu, on peut spécifier que l'AmaPad détermine la vitesse par l'intermédiaire du signal GPS et comment l'AmaPad transmet cette vitesse à l'outil.

REMARQUE

La vitesse doit alors seulement être transmise à l'outil quand il n'y a pas de source de vitesse disponible dans le terminal universel. Dans ce cas, les deux simulations de vitesse peuvent être activées. Une des sources peut alors être sélectionnée via le terminal universel.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Vitesse"*.

Si la vitesse de déplacement ISO est activée, la vitesse est transmise via le protocole ISOBUS à l'outil de travail.

2. Taper sur *"Vitesse de déplacement ISO"*.

3. Activer la simulation de vitesse

   ou

   désactiver.

Si la vitesse GPS NMEA2000 est activée, la vitesse est transmise à l'outil via le protocole NMEA2000 du GPS.

REMARQUE

Le protocole GPS NMEA200 peut être activé lorsque le tracteur envoie un signal mais que le signal de vitesse du GPS doit être utilisé.

4. Taper sur *"Vitesse GPS NMEA2000"*.

5. Activer la simulation de vitesse

   ou

   désactiver.

5.12 Activer la position GPS NMEA2000

CMS-T-00000013-A.1

Si cette fonction est activée, la position est transmise à l'outil via le protocole NMEA2000 du GPS.

REMARQUE

Le protocole NMEA2000 du GPS peut être activé pour transférer le signal GPS via le bus CAN.

1. Taper dans le menu setup sur *"Outil"* > *"Vitesse"*.

2. Taper sur *"Position GPS NMEA2000"*.

3. Activer la fonction

   ou

   désactiver.

Utilisation du menu de service

G

CMS-T-00000438-A.1

1 Utilisation du menu des fonctions

CMS-T-00000440-A.1

1.1 Ouverture de la miniature

CMS-T-000742-A.1

▶ Ouvrir la miniature avec les boutons dans le menu de fonctions.

1.2 Agrandissement de la miniature

CMS-T-000749-A.1

REMARQUE

Il n'est pas possible d'agrandir toutes les miniatures.

Ce bouton : se trouve dans le coin en haut à droite des miniatures qui peuvent être agrandies.

REMARQUE

La miniature agrandie ne peut pas être réduite à nouveau. Pour fermer une miniature agrandie, il faut agrandir une autre miniature.

Pour agrandir une miniature, il y a 2 possibilités :

► Taper sur

ou

glisser avec le doigt depuis la miniature horizontalement vers la droite de l'écran.

1.3 Utilisation du registre dans la miniature

CMS-T-000631-B.1

Certaines miniatures comprennent des registres qui peuvent être ouverts séparément.

► Ouvrir les registres avec les boutons 1.

1.4 Fermeture de la miniature

CMS-T-000745-A.1

Pour fermer une miniature, il y a 3 possibilités :

► Taper à nouveau sur le bouton de la miniature ouverte

ou

taper dans la miniature en haut à gauche sur

ou

glisser avec le doigt horizontalement depuis la miniature vers le menu des fonctions.

2 Utilisation du mode carte

CMS-T-00000441-A.1

2.1 Appeler le mode carte

CMS-T-000634-A.1

1. Dans le menu des fonctions, ouvrir la miniature de la carte avec .

2. agrandir la miniature.

2.2 Agrandissement ou réduction de la carte

CMS-T-000628-A.1

► En mode carte, agrandir ou réduire la carte avec
ou .

2.3 Modification de la perspective

CMS-T-000638-A.1

3 perspectives sont disponibles. Le bouton change en fonction de la perspective définie.

Bouton	Description
	Le bord supérieur de la carte reste orienté vers le nord.
	La carte s'oriente dans le sens du déplacement et tourne avec le véhicule.
	La carte s'oriente dans le sens du déplacement L'horizon artificiel s'affiche.

► *Pour modifier la perspective,*
taper sur le bouton sur la carte jusqu'à ce que la perspective soit réglée.

2.4 Décalage de la carte

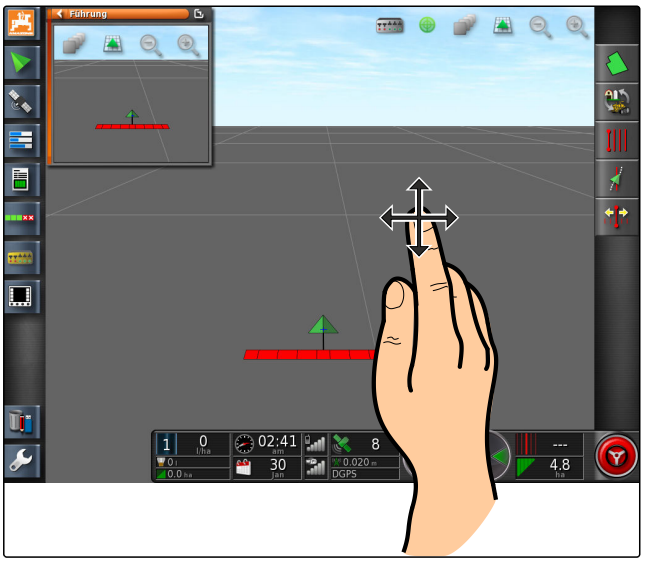
CMS-T-000651-A.1

Pour avoir une meilleure vue d'ensemble, la carte peut être décalée avec le doigt.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Décalage de la carte activé ; voir page 43

1. Glisser avec le doigts à travers la carte.



➡ Le symbole du centrage du véhicule est vert.

2. *Si le symbole du véhicule doit à nouveau se trouver au milieu de la carte,*

   centrer le symbole avec .

2.5 Sélection des niveaux de carte

CMS-T-000648-A.1

Les niveaux de carte sont des éléments qui s'affichent sur la carte.

1. Ouvrir le menu *"Niveaux de carte"* avec .
2. Sélectionner les éléments souhaités dans la liste.
3. Confirmer avec .

➡ Les éléments sélectionnés s'affichent sur la carte.

3 Configurer le tableau de bord

CMS-T-00000444-A.1

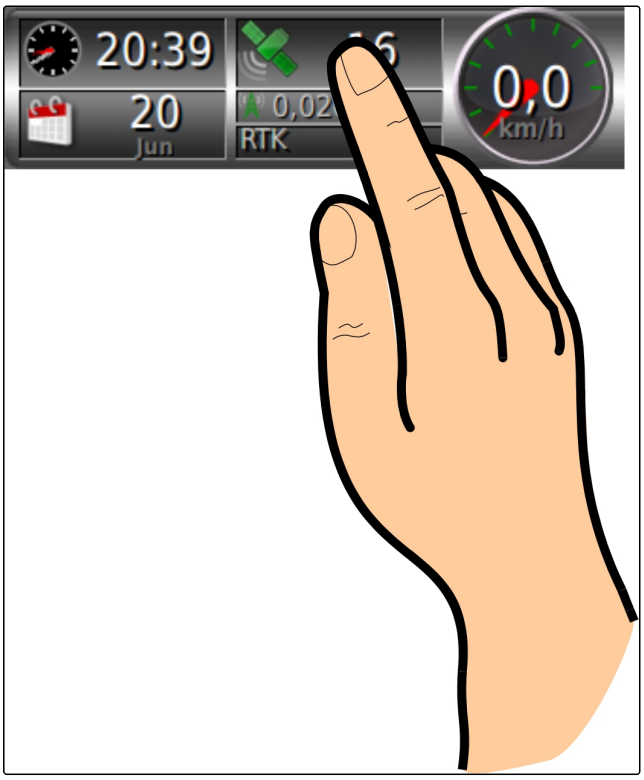
3.1 Ajout de champs de données

CMS-T-005024-A.1

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Fonction dans les commandes par utilisateur activée ; voir page 47

1. Taper sur n'importe quel champ de données dans le tableau de bord.



➡ La liste de sélection pour les champs de données s'ouvre.

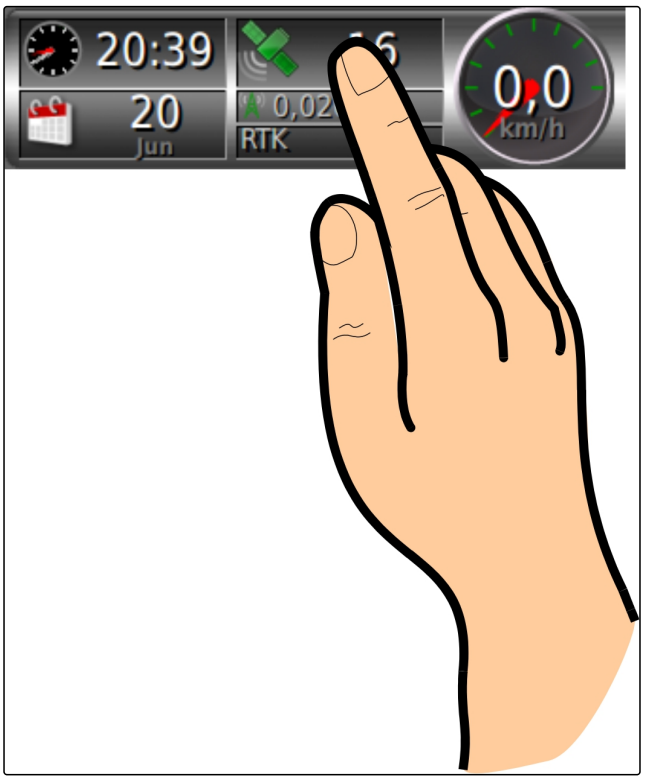
2. Sélectionner les champs de données souhaités.

3. Confirmer avec

3.2 Modification des champs de données

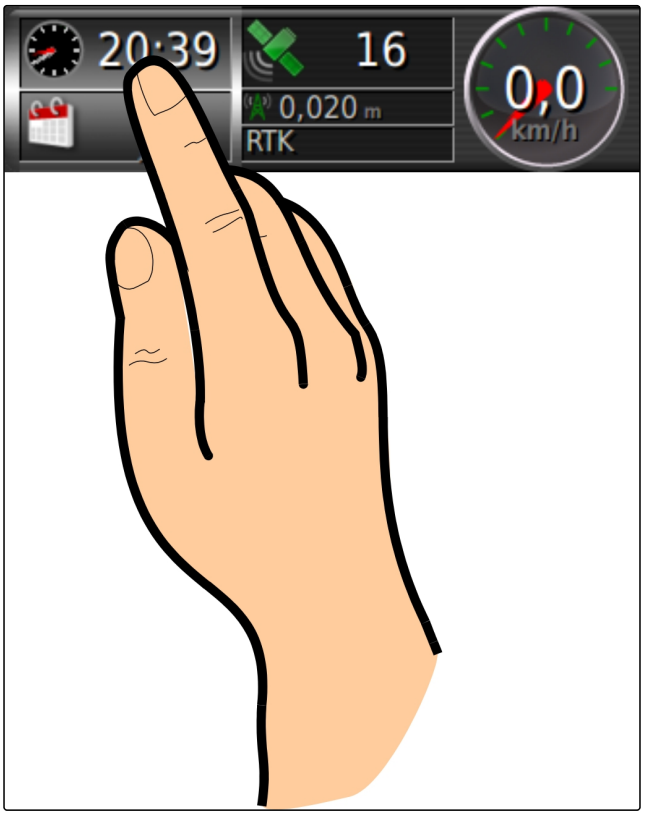
CMS-T-005022-A.1

1. Taper sur n'importe quel champ de données dans le tableau de bord.



➡ La liste de sélection pour les champs de données s'ouvre.

2. *Pour modifier un champ de données présent dans le tableau de bord,*
taper sur le champ de données voulu sur le tableau de bord.



➡ La liste de sélection des données est ouverte.

3. Sélectionner les données souhaitées pour le champ de données sélectionné.

4. Confirmer avec .

Travail sans tâche

H

CMS-T-006709-C.1

Si aucune donnée de tâche ne doit être enregistrée, il est possible de travailler sans utiliser de tâche. Pour cela, une tâche est créée puis supprimée automatiquement à l'aide de la fonction *"Démarrage rapide"* lorsque la fonction est rappelée.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Droits d'accès utilisateur réglés sur *"Standard"* ou *"Expert"* ; voir page 46

1. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"Fonction"* > *"Guidage de voie"*.

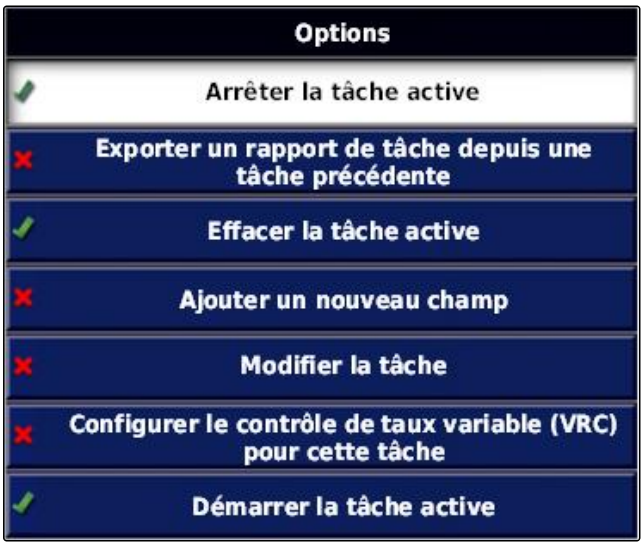
2. Taper sur *"Aide à la modification de la tâche"*.

3. Sélectionner *"Démarrage rapide"*.

4. Confirmer avec .

5. Taper dans le menu setup sur *"Système"* > *"Fonctions"* > *"Démarrage rapide"*.

6. Sélectionner dans la liste *"Options"* l'option *"Modifier la tâche"*.



7. Activer l'option avec *"État des options"*.

8. Sélectionner sous *"Mesure"* *"Aucune tâche"*.

9. Activer l'option *"Masquer en cas de succès"*

10. Désactiver toutes les autres options activées.

11. Sélectionner dans le menu des tâches.

➡ Une tâche est créée automatiquement. Les données de tâche ne sont pas enregistrées.

12. Démarrer la tâche avec et dans le menu des tâches.

13. *Pour modifier une autre surface,*

sélectionner à nouveau.

➡ Toutes les données enregistrées, notamment les limites du champ ou les obstacles, sont supprimées et peuvent être créées pour la nouvelle surface.

Gestion des tâches

CMS-T-00000446-C.1

1 Utilisation des assistants de tâche

CMS-T-006658-C.1

L'assistant de tâche affiche des informations sur les menus du mode carte. Les informations contiennent des instructions sur l'utilisation des différents menus.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Assistant de tâche activé ; voir page 51

1. Sélectionner dans le menu des tâches.

➡ L'assistant de tâche est affiché.

2. Sélectionner le menu voulu dans l'assistant de tâche.

➡ L'assistant de tâche affiche les informations sur le menu sélectionné.

2 Utilisation du démarrage rapide

CMS-T-006660-C.1

Les cycles de travail peuvent être automatisés à l'aide du démarrage rapide. Ainsi, les réglages récurrents ne doivent pas être effectués manuellement.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Démarrage rapide activé ; voir page 51

✓ Démarrage rapide configuré ; voir page 53

► Sélectionner dans le menu des tâches.

➡ Le cycle de travail configuré est démarré.

3

Modification des données de base

CMS-T-006674-A.1

Les données de base peuvent aussi être créées, modifiées ou supprimées dans les menus de sélection des données de base.

Les données suivantes font partie des données de base :

- Données du client
- Données de l'exploitation agricole
- Données opérateur
- Données de parcelles
- Données sur le produit
- Données sur les cultures
- Modèles de commentaire

► *Pour modifier les données de base,*

sélectionner .

ou

pour ajouter de nouvelles données de base,

sélectionner .

ou

pour supprimer des données de base,

sélectionner .

4

Démarrage d'une tâche

CMS-T-001561-C.1

Avec le démarrage d'une tâche, l'épandage démarre et les données de tâche sont enregistrées.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Récepteur GPS raccordé
- ✓ GPS configuré ; voir page 57.
- ✓ Véhicule configuré ; voir page 76
- ✓ Outil configuré ; voir page 87
- ✓ Champ créé ; voir page
- ✓ Tâche créée et champ ajouté à la tâche ; voir page

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Démarrer la mission avec .

➡ Le bouton change et devient le bouton .

RÉSOLUTION DES DYSFONCTIONNEMENTS

La tâche ne peut pas démarrer ?

Les conditions pour le démarrage de la tâche ne sont pas remplies. La fenêtre "Démarrage de l'état tâche" s'affiche. Les états rouges signifient que ces conditions ne sont pas remplies.

- ► *État rouge sur "Réception GPS" :*
  Vérifier que le récepteur GPS est raccordé correctement et sélectionné.

- ► *État rouge sur "Mission sélectionnée":*
  Sélectionner la mission.

- ► *État rouge sur "Console prête":*
  Appeler d'autres informations avec et éliminer les erreurs affichées.

- ► *État rouge sur "Outil chargé":*
  Sélectionner l'outil.

- ► *État rouge sur "Véhicule chagé":*
  Sélectionner le véhicule.

- ► *État rouge sur "ECU synchronisé" :*
  Raccorder à nouveau l'outil.

5

Interruption de la tâche

CMS-T-001442-B.1

Si la mission est interrompue, l'épandage s'arrête et aucune donnée de mission n'est plus enregistrée.

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Interrompre la mission avec .

➡ Le bouton change et devient le bouton .

6

Création d'une nouvelle tâche

CMS-T-000353-B.1

Une tâche est nécessaire pour pouvoir traiter un champ. Avec le démarrage d'une mission, l'épandage démarre et l'ensemble des valeurs de la mission est enregistré.

Les valeurs suivantes font partie de l'ensemble des valeurs d'une mission :

- Distance parcourue en position de travail
- Durée en position de travail
- Surface traitée
- Quantité épandue

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Si des lignes de limite ou des lignes de voie doivent être créées, il faut créer un champ ;

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Avec le menu , appeler *"Créer une tâche"*.

3. Saisir un nom pour la tâche sous *"Nom"*.

REMARQUE

Pour pouvoir gérer simplement les tâches, donner un nom judicieux.

Le nom généré automatiquement se compose des éléments suivants :

- Le mot *"Tâche"*
- Date de création
- Heure de création

REMARQUE

Les données suivantes font partie des données de base et sont optionnelles. Pour ajouter des données de base à la tâche, celles-ci peuvent être sélectionnées dans une liste. Si aucune donnée de base n'est encore créée, voir page 114.

4. Indiquer sous *"Client"* pour qui la tâche est modifiée.
5. Indiquer sous *"Exploitation agricole"* pour quelle exploitation agricole la tâche est modifiée.
6. Indiquer sous *"Employé"* pour qui modifie la tâche.
7. Sélectionner sous *"Champ"* le champ traité.

➡ Si un champ a été sélectionné, un aperçu du champ est affiché.

8. Confirmer les indications avec .
9. *Si un contrôle de la quantité doit être affectée à la tâche,*
voir page 191.

7 Importation des données de mission

CMS-T-000400-B.1

Les données de tâche peuvent être créées avec un système d'information Farm-Management sur le PC. Ces données de tâche peuvent alors être transmises comme fichier de données de tâche (*"TASKDATA.XML"*) avec une clé USB à l'AmaPad.

REMARQUE

Seul un fichier *"TASKDATA.XML"* peut être importé. Un fichier *"TASKDATA.XML"* peut comprendre plusieurs données de tâche.

REMARQUE

Quand les données de tâche sont importées, les tâches existantes sur l'AmaPad sont effacées. Pour conserver les tâches existantes, vous devez les exporter ; voir page .

1. Insérer la clé USB avec le fichier *"TASKDATA.XML"* dans l'AmaPad.
2. Taper dans le menu des tâches sur .
3. Taper sur .
4. Taper sur .

➡ Le menu d'importation s'ouvre et le contenu de la clé USB s'affiche.

5. Sélectionner le dossier dans lequel se trouve les fichiers *"TASKDATA.XML"*

   ou

   pour afficher tous les fichiers "TASKDATA.XML" de la clé USB,

   taper sur .

6. Sélectionner le fichier *"TASKDATA.XML"* souhaité.

7. Sélectionner dans *"Mode importation"* si toutes les données ou seulement les données de base doivent être importées.

8. Confirmer la sélection avec .

9. *Si des données de la tâche sont présentes sur l'AmaPad :*
   Confirmer l'écrasement.

➡ Les données de mission sont importées.

8

Exporter les données de mission

CMS-T-000396-B.1

Les données de tâche peuvent être exportées avec la clé USB pour les gérer avec un système d'informations Farm-Management sur le PC.

REMARQUE

Les données suivantes font partie des données de tâche :

- Données du véhicule
- Données de l'outil
- Temps de travail
- Surfaces traitées
- Débit global
- Données de parcelles
- Données de base

Les données de la tâche sont supprimées de l'AmaPad quand elles sont exportées. Les données de stock et les données de base sont copiées.

Une sauvegarde des données de tâche est créée dans le gestionnaire de stock. Lorsque les données de tâche sont perdues, voir page .

1. Insérer la clé USB dans l'AmaPad.

2. Taper dans le menu des tâches sur .

3. Taper sur .

4. Taper sur .

➡ Le menu *"Exporter les données de mission"* s'ouvre.

REMARQUE

Les formats de fichier CSV et Shapifile (fichier shape) peuvent être sélectionnés en plus du format ISO-XML.

5. Taper sur *"Exporter formats"*.

6. *Si vous avez besoin d'autres formats de données.* Sélectionner les formats de données supplémentaires.

7. Confirmer avec .

➡ Les données de tâche sont exportées.

9 Sélectionner une tâche

CMS-T-000406-B.1

Ce menu permet de sélectionner des tâches créées ou importées afin de les démarrer.

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Sélectionner le menu *"Sélectionner tâche"* avec .

Aperçu du menu :

"Filtre" : filtrer des tâches ; voir page 121.

"Tri" : trier des tâches ; voir page 122.

Dans cette liste de sélection, les tâches trouvées peuvent être sélectionnées.

"Aperçu" : dans l'aperçu s'affichent les informations relatives à la tâche sélectionnée. Les lignes de limite de la tâche sélectionnée sont illustrées dans la zone inférieure. Les lignes bleues pour les zones de travail, les lignes rouges pour les zones de raccord et le triangle vert pour la position du véhicule.

: modifier la tâche

: ajouter une nouvelle tâche

3. Sélectionner la tâche dans la liste de sélection.

4. Confirmer la sélection avec .

10
Filtrer des tâches

CMS-T-004590-A.1

Les tâches peuvent être filtrées en fonction des données de base. Pour cela, des filtres sont ajoutées dans le menu *"Sélectionner des tâches"*. Ces filtres peuvent être modifiés séparément.

1. Taper sur *"Filtre"*.

2. Sélectionner le filtre dans la liste.

3. Confirmer la sélection avec .

➡ Le filtre sélectionné est affiché.

4. Taper sur le filtre.

5. Sélectionner les données de base voulues.

6. Confirmer la sélection avec .

➡ Les tâches sont filtrées en fonction des données de base sélectionnées.

11

Trier des tâches

CMS-T-004588-A.1

Les tâches trouvées peuvent être triées selon les méthodes suivantes :

- Nom : les tâches sont triées aphabétiquement
- Heure : les tâches sont triées selon l'heure de début. Dernière heure de début en premier.
- Suppression : les tâches sont triées selon la suppression des champs correspondants à la position du véhicule.
- Carte : les champs existants dans les environs sont affichés sur une petite carte. Pour sélectionner une tâche, le champ correspondant peut être sélectionné sur la carte.

1. Taper sur *"Tri"*.

2. Sélectionner la méthode de tri

3. Confirmer la sélection avec .

➡ Les tâches existantes sont triées.

12
Supprimer une mission

CMS-T-000129-B.1

La surface traitée et les valeurs globales enregistrées de la tâche actuelle peuvent être supprimées.

REMARQUE

Les données de base et les données de stock ne sont pas supprimées.

Pour supprimer les données de base, voir page .

Pour supprimer les données de stock utiliser le gestionnaire des données de stock ; voir page 211.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Tâche annulée ; voir page 114

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Taper sur .
3. Confirmer la suppression.

13
Modifier les données de tâche

CMS-T-007035-B.1

Les données de tâche et les données de base peuvent être gérées avec le gestionnaire des données de tâche.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ *"Gérer les données de tâche"* activé dans les commandes par utilisateur ; voir page 47

1. Sélectionner dans le menu de fonctions.
2. Appeler l'onglet pour les données voulues avec le bouton **1**.
3. *Pour trier ou filtrer les données de base,*

   sélectionner
4. *pour modifier les données de base,*

   sélectionner

   ou

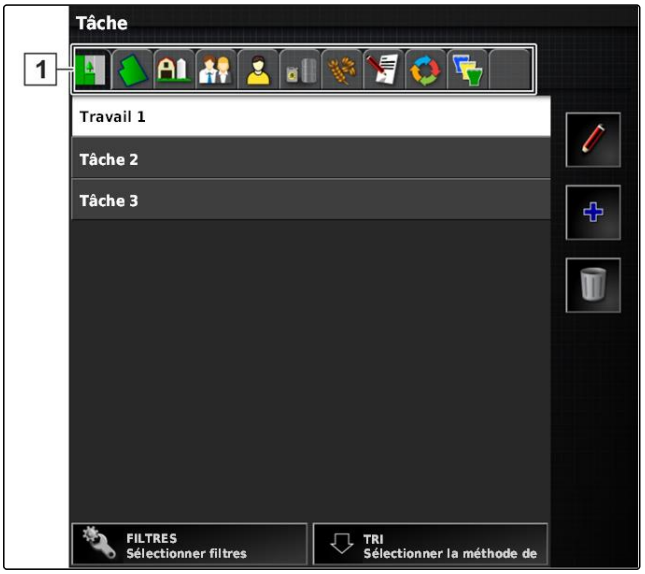
   pour ajouter de nouvelles données de base,

   sélectionner

   ou

   pour supprimer des données de base,

   sélectionner .



14 Appeler les informations de mission

CMS-T-000760-B.1

Les informations sur la mission actuelle peuvent être appelées dans le menu des fonctions.

1. Taper dans le menu des fonctions sur .

➡ La miniature des informations de mission s'affiche.

1 Configuration de la mission

2 Statistique de la mission

3 Ensemble des valeurs de la mission

4 Guidage de voie

5 État de la mission : mission démarrée : :
mission arrêtée :

2. *Pour avoir une vue d'ensemble*
agrandir la miniature.

15
Définition du temps de travail

CMS-T-000416-B.1

Pendant l'exécution de la mission, des indications détaillées sur le travail peuvent être faites Par exemple, le temps pour la remise en état ou la préparation du travail peuvent être documentés dans la statistique de la tâche.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Fonction dans les commandes par utilisateur activée ; voir page 47
- ✓ Interrompre la tâche ; voir page 114

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Ouvrir le menu *"Fixer les temps de travail"* avec
.

3. Sélectionner le travail qui doit être exécuté.

4. Démarrer la mission.

➡ Le temps de travail est documenté.

REMARQUE

Le réglage standard pour le type de travail est *"effectif"*. Si la tâche est interrompue, le type de travail est remis au réglage par défaut.

Gestion des champs

J

CMS-T-00000447-A.1

1 Création d'un nouveau champ

CMS-T-000499-B.1

On désigne par champ la zone qui doit être traitée. Un champ doit être créé afin que les limites et les points de repère puissent être créés et enregistrés.

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Appeler le menu *"Nouveau champ"* avec .
3. Saisir le mon du champ avec *"Nom"*.

REMARQUE

Pour pouvoir gérer plus facilement les champs plus tard, donner un nom judicieux.

REMARQUE

Les données suivantes font partie des données de base et sont optionnelles. Pour ajouter des données de base au champ, celles-ci peuvent être sélectionnées dans une liste. Si aucune donnée de base n'est encore créée, voir page 114.

4. Dans *"Client"*, indiquer le propriétaire du champ, le propriétaire de l'exploitation agricole ou le donneur d'ordre.
5. Dans *"Exploitation agricole"*, indiquer l'exploitation agricole à qui appartient le champ.
6. Dans *"Type de culture"*, indiquer la plante qui se trouve sur ce champ.

7. *Si un type de culture a été sélectionné sous "Type de culture",*
   dans *"Variété"*, indiquer la variété de plantes qui se trouve dans le champ.

8. Saisir la superficie du champ dans *"Superficie"*.

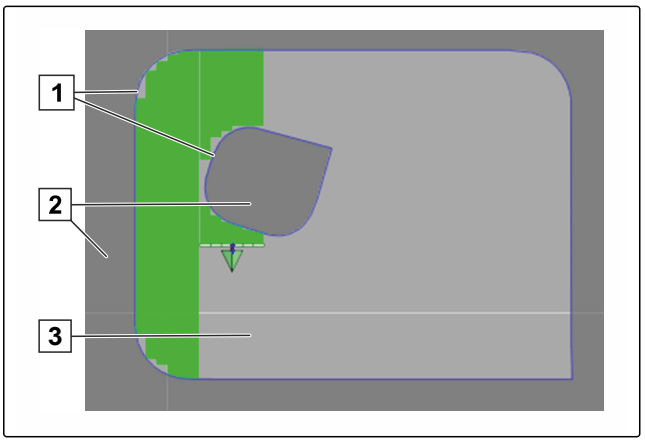
9. Confirmer les saisies avec .

2 Créer la ligne de limite

CMS-T-00000448-A.1

2.1 Création manuelle de la ligne de limite

CMS-T-000300-B.1



Une zone est marquée avec une ligne de limite 1. Cette zone peut être définie comme zone de raccord 2 ou comme zone de travail 3. À l'aide de la limite enregistrée, l'AmaPad calcule la superficie de la zone marquée. Si la zone est définie comme zone de travail, l'AmaPad peut calculer la grandeur des superficies traitées et restantes. Si une limite a été créée, la commande automatique des tronçons peut arrêter l'épandage si l'outil quitte la zone de travail.

Pour l'enregistrement de la ligne de limite, il est possible de configurer un décalage. Le décalage de limite décrit la distance entre le milieu du véhicule et le bord du véhicule ou de l'outil. Si un décalage de limite est indiqué, la limite peut être enregistrée sans devoir passer sur le bord réel de la zone limite.

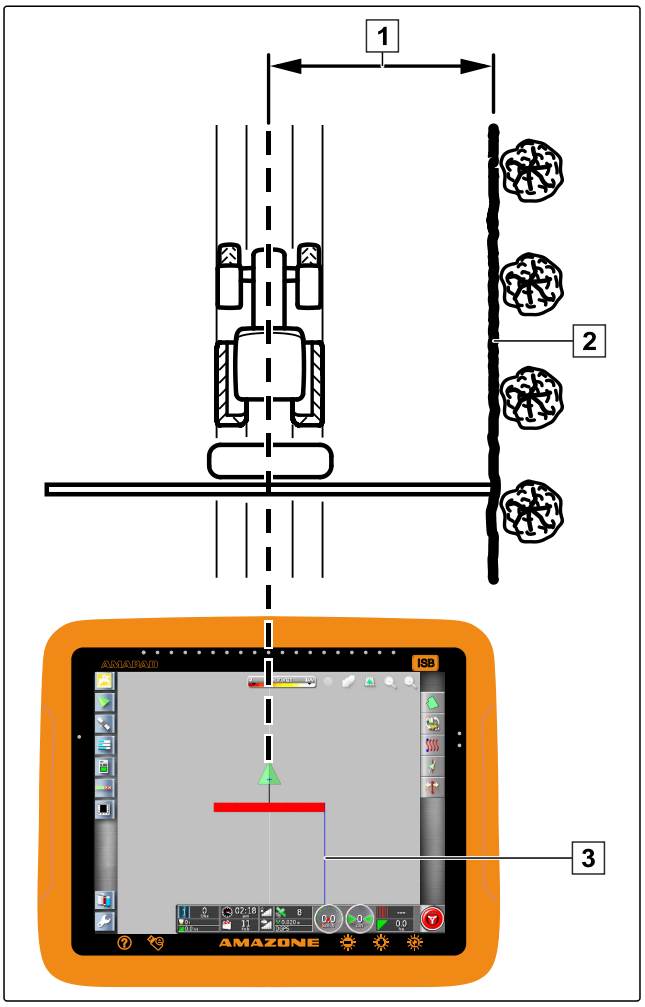
REMARQUE

Le décalage de limite permet un enregistrement précis de la limite. Détermination précise du décalage de limite.

1 Décalage de limite

2 Bord de la zone limite

3 Ligne de limite sur l'AmaPad



CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Champ créé ; voir page
- ✓ Tâche créée et champ ajouté à la tâche ; voir page
- ✓ Outil sélectionné ; voir page 91

REMARQUE

L'outil ne doit pas être monté sur le véhicule.

REMARQUE

La ligne limite peut aussi être enregistrée pendant l'épandage. Pour cela la mission doit être démarrée ; voir page 114.

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Appeler le menu *"décalage limite"* avec .

3. Dans *"Décalage pour l'enregistrement"*, indiquer sur quel côté de l'outil, la limite est enregistrée.

4. *Pour augmenter ou diminuer le décalage en limite,* saisir une valeur positive ou négative sous *"Décalage supplémentaire"*.

5. Dans *" Position est enregistrée "*, indiquer la position précise sur laquelle la limite est enregistrée.

6. *Pour enregistrer le décalage limite devant ou derrière le véhicule,* saisir une valeur positive ou négative dans *"Décalage avant supplémentaire"*.

7. Confirmer les saisies avec .

8. Rouler sur le bord du champ.

9. Démarrer l'enregistrement de la ligne limite avec .

10. Rouler dans la zone limite.

REMARQUE

Si des obstacles empêchent de rouler sur le bord de la zone limite ou si le véhicule doit tourner, il est possible d'interrompre l'enregistrement de la limite. Quand l'enregistrement de la lime se poursuit, l'espace dans la ligne de limite est compléter automatiqument par une droite. Pour interrompre l'enregistrement de la ligne limite, voir page 130.

11. *Quand le point initial a été atteint,*

    terminer l'enregistrement de la limite avec .

➡ La ligne limite est enregistrée et attribuée au champ.

12. Traiter la ligne limite, voir page .

2.2 Interruption de l'enregistrement de la ligne limite

CMS-T-00000449-A.1

Interruption avec le bouton Pause

CMS-T-000432-A.1

1. Interrompre l'enregistrement de la ligne limite dans le menu Champ avec .

2. Poursuivre l'enregistrement de la ligne limite avec
.

Interruption avec la commande de tronçons

CMS-T-000426-A.1

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Activer la fonction dans le menu setup ; voir page 45
- ✓ Mission démarrée ; voir page 114

1. Éteindre tous les tronçons.

➡ L'enregistrement des lignes de limite est interrompu.

2. *Pour poursuivre l'enregistrement de la ligne limite :*
mettre en marche les tronçons.

2.3 Création des lignes limite avec un fichier shape

CMS-T-000375-B.1

Les lignes de limite qui ont été créées auparavant dans un système d'informations de Farm-Management, peuvent être chargées à partir des fichiers shape. Les fichiers shape peuvent être transférés sur l'AmaPad avec une clé USB.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Champ créé ; voir page
- ✓ Tâche créée et champ ajouté à la tâche ; voir page

REMARQUE

Si plusieurs lignes de limite se trouvent dans un fichier shape, toutes les lignes de limite existantes dans ce champ sont enregistrées.

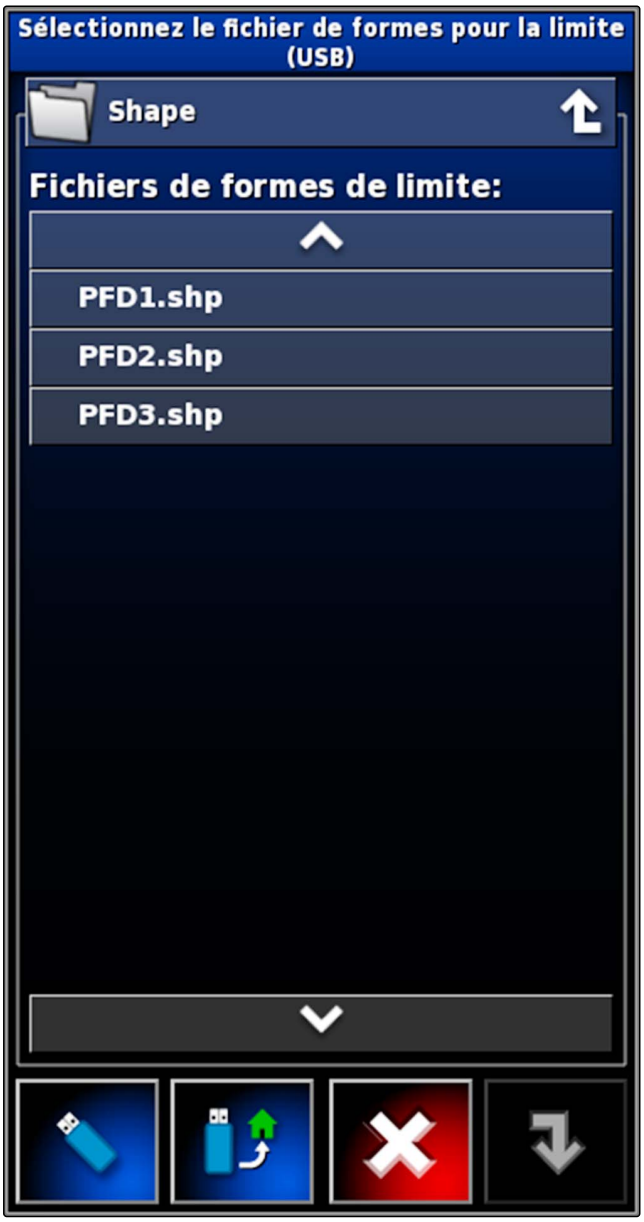
1. Insérer la clé USB avec le fichier shape dans l'AmaPad.

2. Taper dans le menu des tâches sur .

3. Taper sur .

4. Taper sur .

5. Taper sur .



➡ Les dossiers de la clé USB s'affichent.

6. Sélectionner le dossier où se trouvent les fichiers shape.

7. Sélectionner le fichier shape souhaité.

8. Confirmer avec .

➡ Si le véhicule se trouve à proximité de la zone limite, celle-ci s'affiche sur la carte.

2.4 Création d'une ligne de limite à partir d'un recouvrement

CMS-T-002602-B.1

L'AmaPad peut munir une surface traitée d'une ligne limite. Il est donc possible par exemple de traiter le bord d'un champ et de créer à partir de la surface traitée une

ligne de limite. En plus des lignes de limite pour les champs, des lignes de limite pour les zones à exclure peuvent être créées.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Toutes les lignes de limite enregistrées pour ce champ sont supprimées ; voir page
- ✓ Bord de la zone limite souhaitée est traité

1. Ouvrir dans le menu des tâches le menu champ avec .

2. sélectionner .

➡ Le menu *"Ligne de limite à partir de recouvrement - Réglages"* s'ouvre.

Le rayon avec lequel les bords sont lissés dans la ligne de limite est réglé avec le *"Lissage"*. Si des trous se trouvent dans la surface traitée, ceux-ci peuvent être fermés avec le *"Lissage"*. Les trous doivent pour cela être inférieur à la valeur de lissage.

3. Régler la valeur pour le lissage avec le curseur

   ou

   Saisir à l'aide du bouton.

Le réglage *"Zone minimale recouverte"* indique la taille minimale de la surface traitée afin d'obtenir des lignes de limite.

4. Régler la valeur pour la taille minimale de la surface traitée à l'aide du curseur

   ou

   Saisir à l'aide du bouton.

Le réglage *"Écart de recouvrement"* indique l'écart que la ligne de limite doit présenter par rapport à la surface traitée.

5. Régler la valeur pour l'écart de ligne de limite à l'aide du curseur

   ou

   Saisir à l'aide du bouton.

6. *Lorsque des zones d'exclusion doivent être créées,* sélectionner le bouton *"Zones d'exclusion"*.

➡ Le bouton *"Zones d'exclusion"* passe au vert.

7. Le réglage *"Surface minimale d'exclusion"* permet de définir la taille minimale des zones d'exclusion.

8. Confirmer les réglages avec .

➡ Les lignes de limmite sont créées selon les réglages.

9. Vérifier sur la carte si les lignes de limite ont été correctement créées.

10. *Lorsque les lignes de limite n'ont pas été créées correctement,*

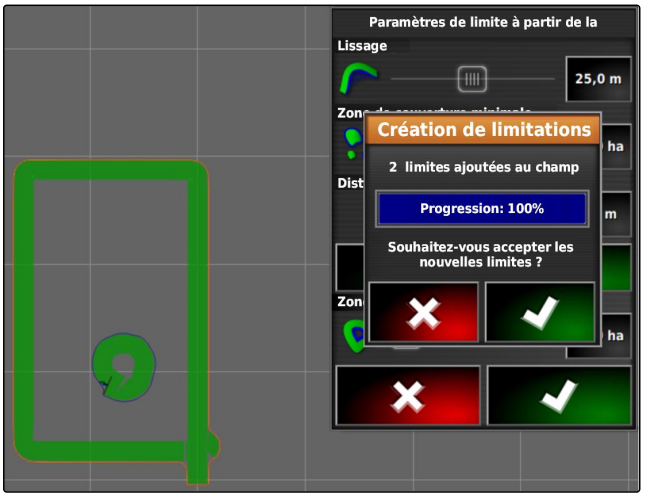
    interrompre la procédure avec et adapter les réglages.

    ou

    Lorsque les lignes de limite ont été créées correctement,

    accepter les lignes de limite avec .

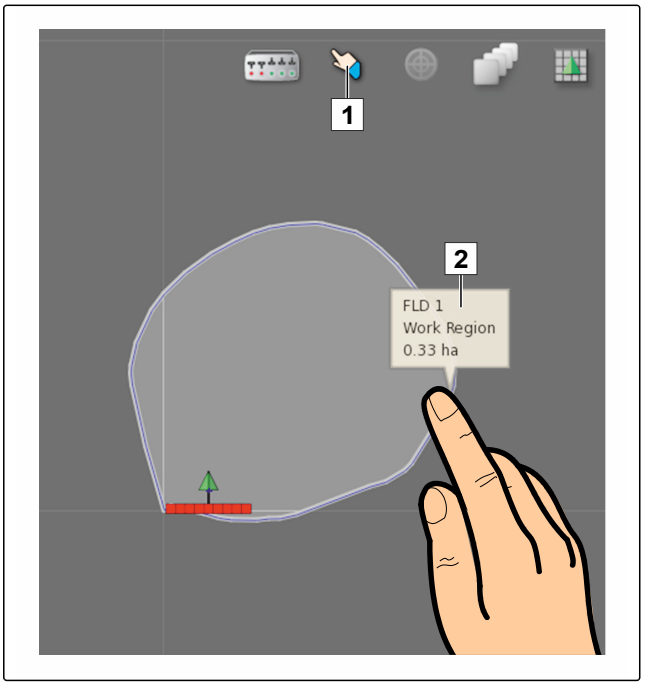
11. *Pour modifier des lignes de limite,*
    voir page .



3 Modification de la ligne de limite

CMS-T-001639-B.1

1. Poser le doigt sur n'importe quel point de la carte.



➡ La confirmation de la sélection **1** passe en couleur après une demie-seconde.

2. Déplacer le doigt sur une ligne de limite jusqu'à ce que les informations à son sujet **2** s'affichent.

3. Ôter le doigt de la carte.

4. Donner un nom à la ligne de limite sous *"Nom"*.

Si la ligne de limite sélectionnée se trouve dans une autre ligne de limite, le réglage *"Raccord de la tournière"* permet de créer une tournière autour de la ligne de limite sélectionnée.

Réglages possibles :

- *"Oui"* : une tournière est posée autour de la ligne de limite intérieure.
- *"Non"* : la ligne de limite intérieure n'a pas de tournière.

Le réglage *"Type de zone limite"* détermine quelle ligne de limite doit être modifiée.

Réglages possibles :

- *"Zone de travail"* : la zone à l'intérieur de la ligne de limite peut être traitée.
- *"Zone d'exclusion"* : la zone à l'intérieur de la ligne de limite ne peut pas être traitée. La commande automatique des tronçons arrête l'épandage.
- *"Désactivé"* : la ligne de limite n'est pas prise en compte.

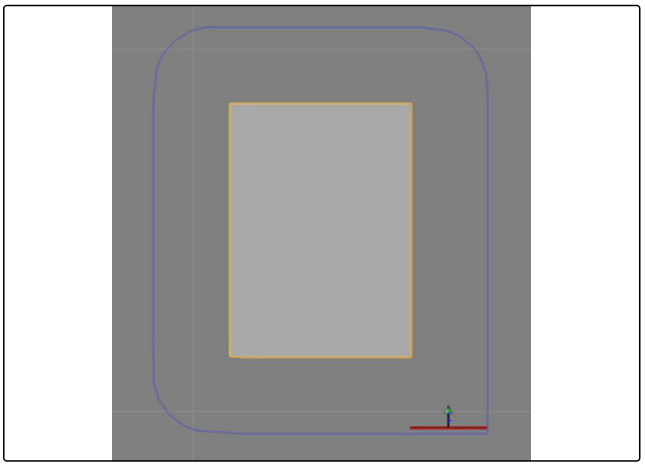
: supprimer la zone de limite.

5. Confirmer les réglages avec .

4

Configuration de la tournière

CMS-T-000411-C.1



La tournière décrit la zone dans la limite dans la quelle le véhicule tourne. La limite de tournière est marquée sur l'AmaPad avec une ligne orange.

REMARQUE

La commande automatique des tronçons peut être configurée de sorte que les tronçons soient désactivés dans la tournière ; voir page 181.

REMARQUE

Si une limite se trouve dans une autre limite, une tournière supplémentaire peut être posée autour de la limite intérieure.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Ligne de limite créée ; voir page

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Appeler les options de tournière avec .
3. Activer sous *"Tournière"* la tournière.
4. Indiquer dans *"Largeur de tournière"* la distance entre la ligne de limite et la limite de tournière.

Sous le réglage *"Décalage de tournière"*, il est possible de saisir une valeur négative et une valeur positive afin de décaler la limite de tournière.

5. *Lorsque la limite de tournière doit être décalée,* saisir dans *"Décalage tournière"* la valeur pour le décalage.
6. Dans *"Anticipation"*, saisir la distance par rapport à la limite de tournière à laquelle les actions spécifiées doivent être exécutées.
7. *Lorsque les actions qui doivent être déclenchées quand le véhicule s'approche de la tournière,* voir page 137.
8. Confirmer les réglages avec .

5

Régler l'action en tournière

CMS-T-00000450-A.1

Réglage de l'alarme

CMS-T-001458-B.1

Si l'action en tournière est activée, l'AmaPad émet une alarme quand le véhicule s'approche de la tournière.

1. Taper dans le menu « Options de tournière » sur « Régler les actions ».

2. Sélectionner *"Alarme"* dans *"Nom de l'action"*.
3. Activer l'action dans *"État de l'action"*.
4. Saisir un texte pour le message d'alarme dans *"Message"*.
5. Sélectionner dans *"Type audio"* si un son doit être émis pour l'alarme.
6. Confirmer les réglages avec .

CMS-T-001464-B.1

Réglage du zoom automatique

Si cette action en tournière est activée, l'AmaPad agrandit la carte quand le véhicule s'approche de la tournière.

1. Taper dans le menu « Options de tournière » sur « Régler les actions ».

2. Sélectionner *"Zoom automatique"* dans *"Nom de l'action"*.
3. Activer l'action dans *"État de l'action"*.
4. Régler dans *"Niveau de zoom"* l'agrandissement de la carte par le zoom automatique.
5. Confirmer les réglages avec .

6 Supprimer toutes les lignes de limite

CMS-T-000711-B.1

toutes les lignes de limite attribuées au champ sélectionné sont supprimées avec cette fonction

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Supprimer toutes les lignes de limite du champ sélectionné avec .
3. Confirmer la suppression.

7 Placer un point de repère

CMS-T-00000451-A.1

7.1 Placement des points de repère pour les points de danger

CMS-T-000317-B.1

Avec les points de repère, des zones de danger et des obstacles sur le champ peuvent être signalés.

REMARQUE

Les points de repère peuvent être adaptés dans le menu setup, voir page 70.

1. Aller aux points de danger.

REMARQUE

Un point de repère est toujours placé à la position de l'essieu arrière du véhicule.

2. Taper dans le menu des tâches sur .
3. Appeler le menu *" Ajouter un point de repère "* avec .

4. Sélectionner le point de repère souhaité.

➡ Le point de repère sélectionné est posé.

7.2 Poser le point de repère personnalisé

CMS-T-000391-A.1

1. Aller aux points de danger.

REMARQUE

Un point de repère est toujours placé à la position de l'essieu arrière du véhicule.

2. Taper dans le menu des tâches sur .

3. Appeler le menu *" Ajouter un point de repère "* avec .

4. Taper sur *"personnalisé"*.

5. Sélectionner le symbole souhaité.
6. Taper sur *"Nom du point de repère"*.
7. Saisir le nom
8. Confirmer avec .

➡ Le point de repère est posé.

7.3 Poser un point de repère pour la correction de la dérivation GPS

CMS-T-000387-A.1

Les écarts dans le signal GPS peuvent être corrigés avec la correction de la dérivation GPS. Pour cela, un point de repère peut servir de point de référence.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Signal GPS avec la plus haute précision possible
- ✓ Géométrie du véhicule configurée ; voir page 78

1. Aller dans le champ sur une position telle qu'elle puisse servir de point de référence.

REMARQUE

Un point de repère est toujours placé à la position de l'essieu arrière du véhicule.

2. Taper dans le menu des tâches sur .
3. Appeler le menu *" Ajouter un point de repère "* avec .
4. Taper sur *"personnalisé"*.

5. Sélectionner le symbole souhaité.

6. Taper sur *"Nom du point de repère"*.

REMARQUE

Pour marquer le point de repère comme point de référence univoque, donner un nom judicieux.

7. Saisir le nom

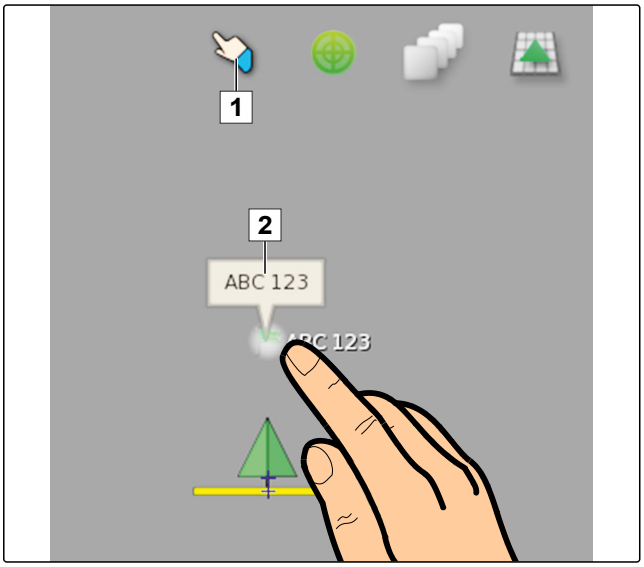
8. Sélectionner le symbole souhaité.

9. Confirmer avec .

➡ Le point de repère est posé.

7.4 Édition des points de repère

CMS-T-000384-A.1



1. Poser le doigt sur n'importe quel point de la carte.

➡ La confirmation de la sélection 1 passe en couleur après une demie-seconde.

2. Déplacer le doigt sur un point de repère jusqu'à ce que le nom de celui-ci 2 s'affiche.

3. Ôter le doigt de la carte.

➡ Les options du point de repère s'affichent.

Réglages possibles :

"Modifier" : modifie le symbole du point de repère

"Renommer": renomme le point de repère

"Supprimer": supprime le point de repère.

"Tout supprimer": supprime tous les points de repère de la mission actuelle.

"Correction de la dérivation GPS": exécuter la correction de la dérivation GPS. Le symbole du véhicule est déplacé sur la position du point de repère sélectionné ; voir page 159

Utilisation des lignes de voie

K

CMS-T-00000452-A.1

1 Sélectionner le mode de guidage

CMS-T-003889-B.1

Les lignes de voie indiquent au conducteur quelle voie il doit suivre pour traiter le champ régulièrement. Les lignes de voie sont nécessaires pour la conduite automatique. La distance des lignes de voie correspond à la largeur de travail réglée.

REMARQUE

Les symboles suivants peuvent être représentés sur le bouton à l'ouverture du menu des lignes de voie en fonction des dessins réglés en dernier.

- pour droites A-B
- pour lignes de voie circulaires
- pour lignes de voie ondulées
- pour lignes de voie ondulées adaptatives

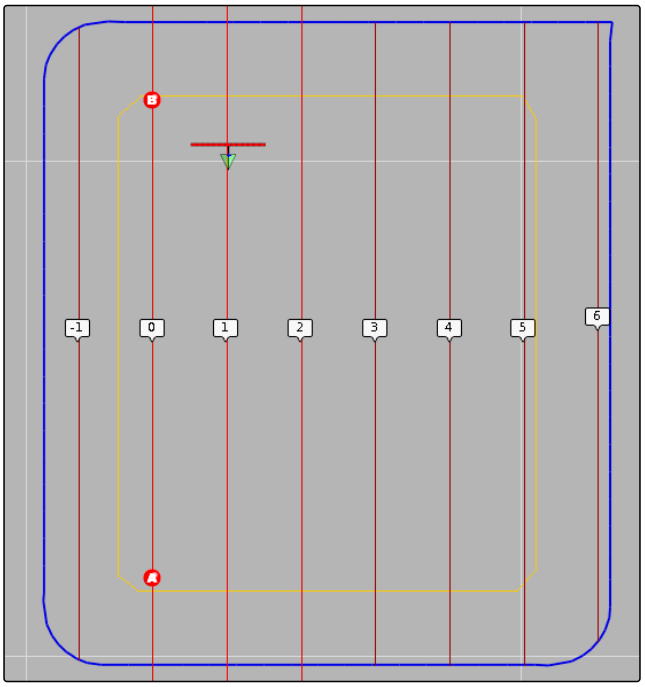
1. Ouvrir le menu des lignes de voie dans le menu des missions avec , , ou .
2. *Pour sélectionner un dessin de lignes de voie,* taper à nouveau dans le menu des lignes de voie sur , , ou .
3. Sélectionner le dessin de lignes de voie souhaité.

➡ Le symbole pour le dessin de lignes de voie sélectionné s'affiche sur le bouton du menu des lignes de voie.

2
Création d'une droite A-B

CMS-T-000439-B.1

Les lignes droites AB conviennent pour les champs qui sont traités principalement en voies rectilignes.



CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Champ créé ; voir page
- ✓ Dessin de lignes de voie pour lignes A-B sélectionné ; voir page

REMARQUE

Sans ligne limite, seule la ligne de voie du milieu et les lignes de voie à droite et à gauche du symbole du véhicule s'affichent. Pour afficher les lignes de voie sur l'ensemble du champ, une limite doit être créée ; voir page 128.

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Ouvrir le menu *"Nouvelle voie"* avec .
3. Saisir le nom des lignes de voie.
4. Confirmer la saisie avec .
5. Confirmer avec .
6. Rouler dans le champ jusqu'à la position où doit commencer la ligne A-B.

7. Définir le point de départ de la ligne A-B avec .

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

9. Poser le point final de la ligne A-B avec .

➡ L'AmaPad ajoute automatiquement d'autres lignes de voie.

3 Création manuelle de la ligne A-B

CMS-T-000445-B.1

Les coordonnées du point de départ et du point final de la ligne A-B peuvent être saisies manuellement. Les coordonnées peuvent provenir d'un système d'informations Farm-Management ou d'un véhicule qui précède.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Champ créé ; voir page

✓ Dessin de lignes de voie pour lignes A-B sélectionné ; voir page

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Ouvrir le menu *"Nouvelle voie"* avec .

3. Saisir le nom de la voie.

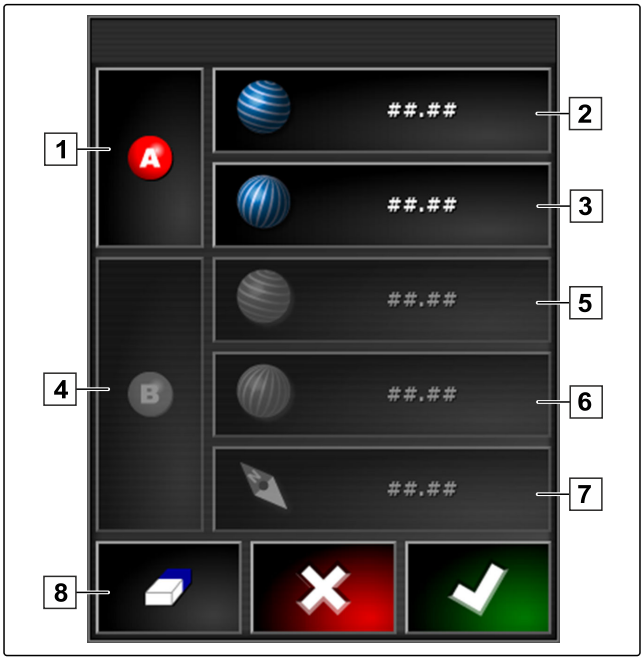
4. Confirmer avec .

➡ Le symbole pour poser le point de départ s'affiche : .

5. Ouvrir le menu des lignes de voie avec .

6. Ouvrir le menu pour la saisie des coordonnées avec .

Réglages possibles :



1 Poser un point de départ : fixe le point de départ de la ligne A-B à l'aide de la position actuelle du véhicule.

2 Largeur géographique du point de départ pour la ligne A-B.

3 Longueur géographique du point de départ pour la ligne A-B.

4 Poser le point final : crée le point final de la ligne A-B à l'aide de la position actuelle du véhicule.

5 Largeur géographique du point final pour la ligne A-B.

6 Longueur géographique du point final pour la ligne A-B.

7 Direction de la ligne de voie : à la place des coordonnées du point final pour la ligne A-B, la direction de la ligne de voie peut être indiquée ici vu depuis le point initial en degrés.

8 Supprimer les saisies.

7. Saisir les coordonnées.

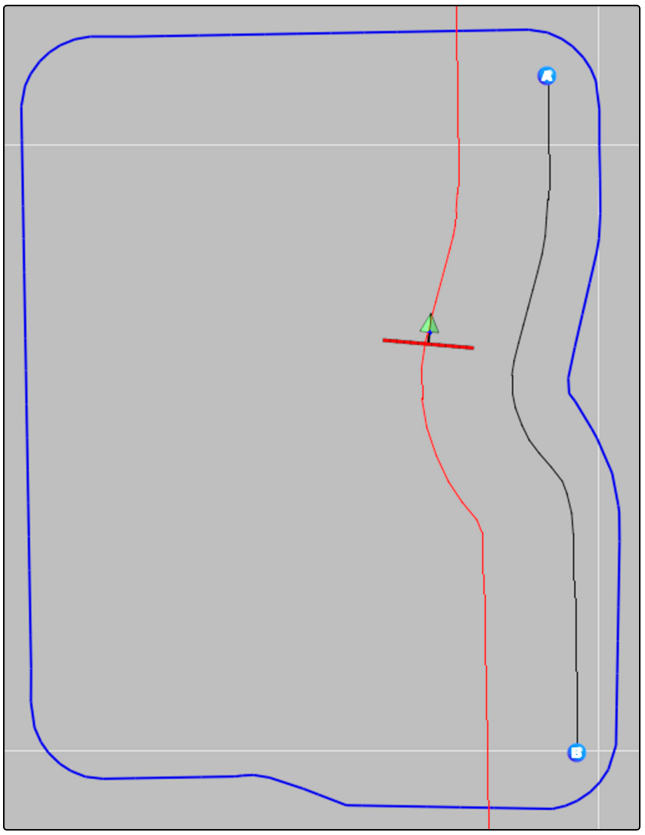
8. Confirmer avec .

4

Création des lignes de voie ondulées

CMS-T-000449-A.1

Les lignes de voie ondulées conviennent pour les champs qui ne sont pas rectangulaires. La ligne de voie ondulée peut par exemple être enregistrée le long d'un bord de champ irrégulier. La bordure du champ sert alors de modèle pour la ligne de voie ondulée.



CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Champ créé ; voir page
- ✓ Dessin de lignes de voie pour les lignes de voie ondulées sélectionné ; voir page

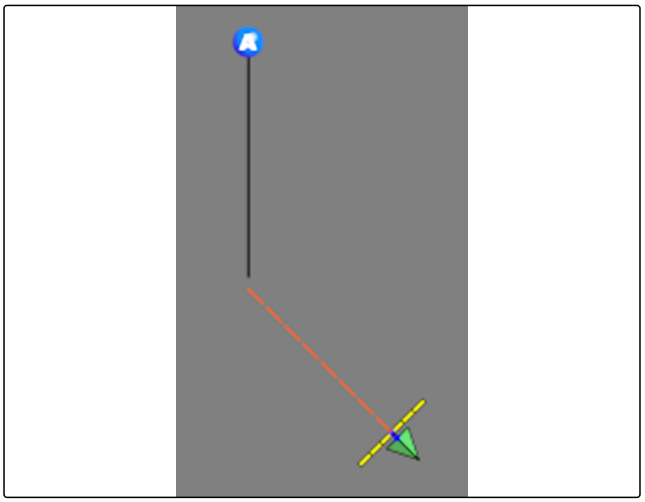
1. sélectionner .
2. Appeler le menu *"Nouvelle voie"* avec .
3. Saisir le nom de la voie.
4. Confirmer avec .
5. Rouler dans le champ jusqu'à la position où la ligne de voie ondulée doit commencer.
6. Définir le point de départ de la ligne de voie ondulée avec .

➡ L'enregistrement de la ligne de voie ondulée est signalé par la ligne noire.

7. *Pour interrompre l'enregistrement de la ligne de voie,*

   taper sur .

➡ Entre la fin de la ligne de voie enregistrée et le symbole du véhicule apparaît une ligne striée rouge.



REMARQUE

Quand l'enregistrement de la ligne de voie continue, l'espace entre la fin de la ligne de voie enregistrée et le symbole du véhicule est remplacé par une ligne droite.

8. *Pour continuer l'enregistrement des lignes de voie,*

   taper sur .

➡ La ligne striée rouge est remplacée par une ligne noire.

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

10. Poser le point final de la ligne de voie ondulée avec .

REMARQUE

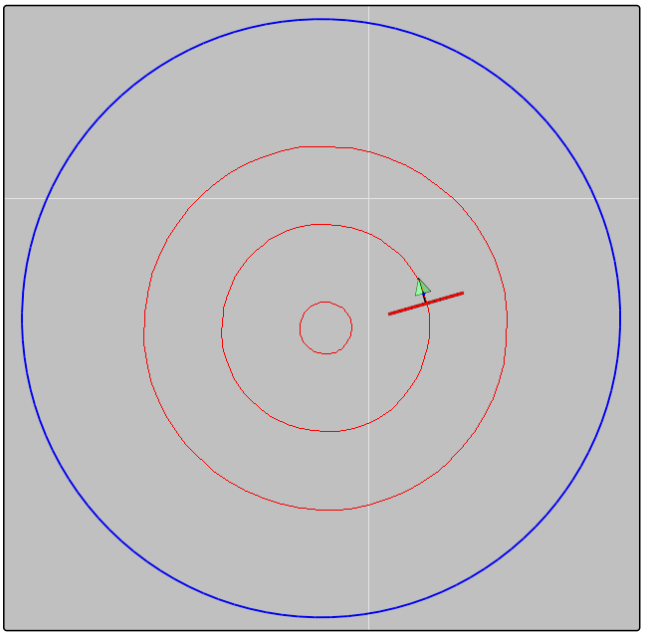
La ligne de voie ondulée enregistrée s'affiche d'abord. Seulement quand le véhicule change sur la rangée suivante, alors la ligne de voie ondulée correspondante s'affiche.

5

Création des lignes de voie circulaires

CMS-T-000621-B.1

Les lignes de voie circulaires conviennent pour les formes de cultures particulières pour lesquelles les champs sont traités en forme de cercle autour du centre du champ.



CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Champ créé ; voir page
- ✓ Dessin de lignes de voie pour les lignes circulaires sélectionné ; voir page

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Appeler le menu *"Nouvelle voie"* avec .
3. Saisir le nom de la voie.
4. Confirmer avec .
5. Rouler jusqu'au centre du champ.

REMARQUE

La ligne de voie circulaire est créée autour du centre du champ. Veiller à ce qu'il y ait assez de place pour tourner autour du centre du champ.

6. Démarrer l'enregistrement de la ligne circulaire avec .

➡ Une échelle de précision de la ligne de voie circulaire enregistrée s'affiche.

7. Rouler en cercle autour de centre du champ.

➡ Quand l'AmaPad a détecté le rayon du cercle, les lignes de voie circulaires sont créées.

REMARQUE

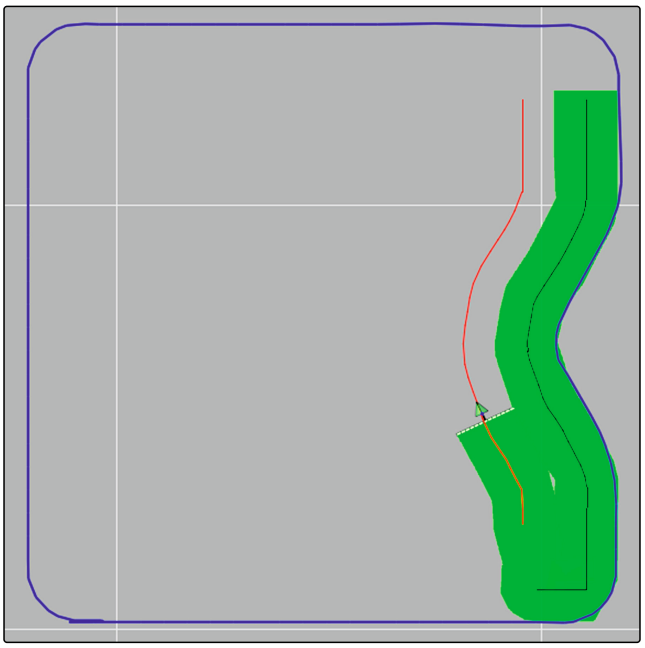
Seules la ligne circulaire du milieu et les lignes à droite et à gauche du véhicule s'affichent. Quand le véhicule passe à la rangée suivante, les lignes circulaires suivantes s'affichent.

6

Création des lignes ondulées adaptatives

CMS-T-000618-A.1

La ligne de voie ondulée suit le bord de la surface travaillée précédemment. Les écarts imprévus dans le traitement, par exemple en raison d'obstacles sont pris en compte.



CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Champ créé ; voir page
- ✓ Dessin de lignes de voie pour les lignes ondulées adaptatives sélectionné ; voir page

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Démarrer la mission.
3. Traiter la rangée.

➡ La ligne ondulée adaptative est enregistrée.

REMARQUE

La ligne de voie ondulée adaptative s'affiche seulement quand le véhicule passe à la rangée suivante.

7 Réutilisation des lignes de voie

CMS-T-000769-B.1

Les lignes de voie créées peuvent être réutilisées pour différentes missions.

REMARQUE

Les lignes de voie ondulées adaptatives ne peuvent pas être réutilisées.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Champ créé ; voir page
- ✓ Dessin des lignes de voie sélectionné qui doit être réutilisé ; voir page

1. En fonction du dessin des lignes de voie sélectionné, taper dans le menu des tâches sur , ou .
2. Appeler le menu pour la sélection de la ligne de voie avec .

3. *Si la ligne de voie doit être chargée depuis une clé USB,*
   sélectionner le bouton 5.

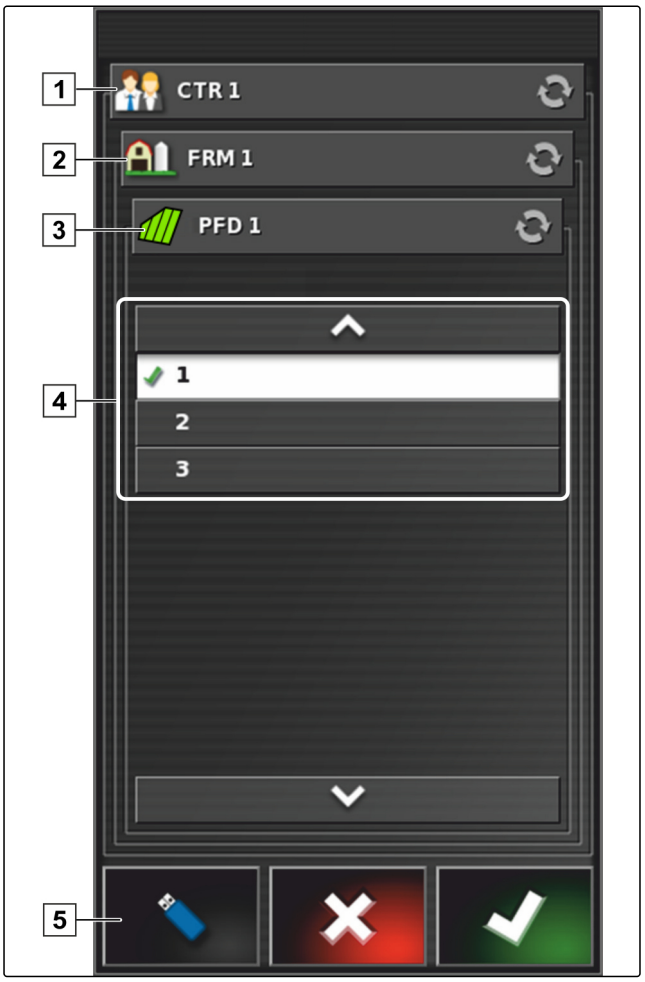
4. Sélectionner le client 1.

5. Sélectionner l'exploitation agricole 2.

6. Sélectionner le champ 3.

7. Sélectionner la ligne de voie 4.

8. Confirmer avec .



REMARQUE

Si une source de correction avec une faible précision a été sélectionnée, un avertissement relatif à la précision s'affiche. Une source de correction avec une précision faible ne peut pas garantir que les lignes de voie créées puissent être suivies exactement.

8 Suivre les lignes de voie

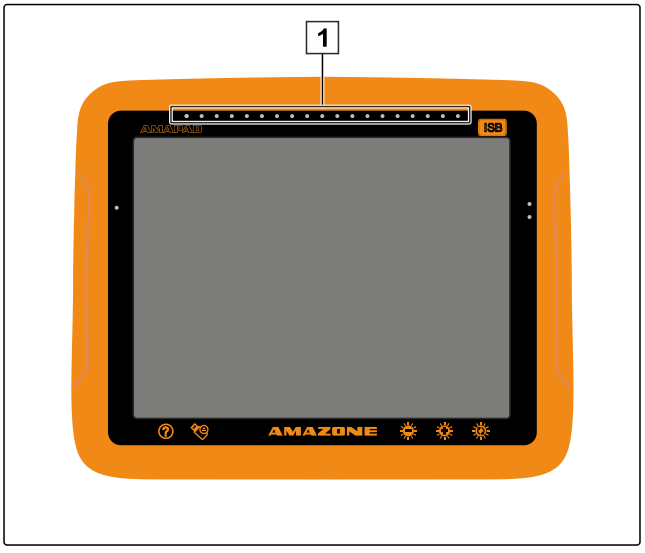
CMS-T-00000453-A.1

8.1 Contrôler l'écart par rapport à la voie avec la barre lumineuse

CMS-T-001520-B.1

La barre lumineuse se trouve sur le bord supérieur de l'écran tactile 1. La barre lumineuse indique pendant le fonctionnement à quelle distance se trouve le véhicule par rapport à la ligne de voie prescrite.

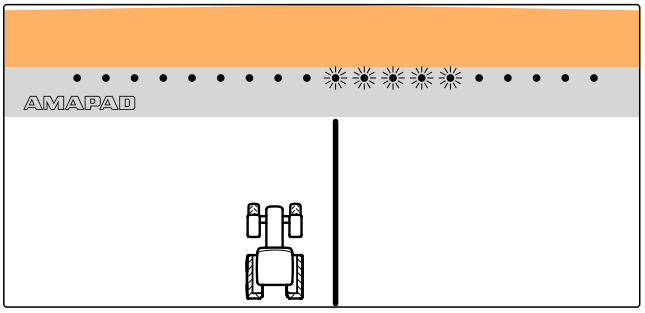
Le véhicule est sur la bonne voie quand seule la LED bleue du milieu de la barre lumineuse est allumée. Si le véhicule s'écarte de la voie, les LED de la barre lumineuse commencent à s'allumer à côté de la LED bleue. Le côté de la barre lumineus où les LED s'allume dépend du réglage de base.



CONDITIONS PRÉALABLES

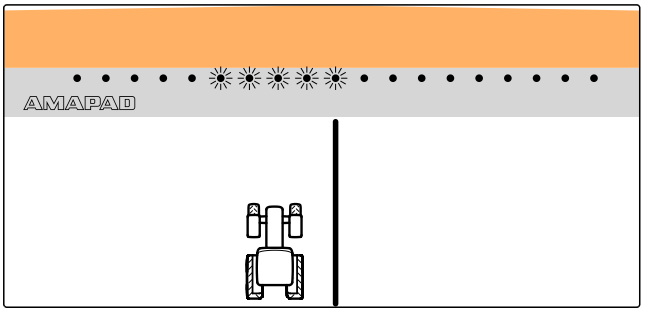
- ✓ Barre lumineuse activée ; voir page 33
- ✓ Mode LED sélectionné ; voir page 35

▶ *Si le mode LED "S'approcher de " a été sélectionné,* conduire le véhicule du côté où les LED de la barre lumineuse s'allument



ou

si le mode LED "S'éloigner" a été sélectionné, conduire le véhicule sur le côté inverse où les LED de la barre lumineuse s'allument.

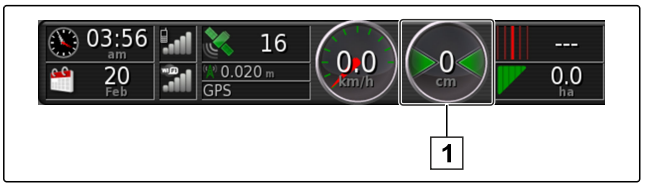


8.2 Contrôle de l'écart à la voie avec le tableau de bord

CMS-T-001524-B.1

Le tableau de bord se trouve sur le bord inférieur du menu de service. Dans le champ écart à la voie **1** s'affiche l'éloignement du véhicule par rapport à la ligne de voie en centimètres ou en pouces.

Le véhicule se trouve sur la bonne voie quand 2 flèches vertes à côté du zéro s'affichent. Si le véhicule s'écarte de la ligne de voie, une flèche rouge s'affiche à côté de l'écart à la voie selon le réglage de base.



CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Affichage de l'écart à la voie dans le tableau de bord activé ; voir page 107

✓ Mode LED sélectionné ; voir page 35

REMARQUE

Pour l'affichage de l'écart à la voie dans le tableau de bord, il est possible de désactiver la barre lumineuse.

1. *Si le mode LED "S'approcher de " a été sélectionné,* piloter le véhicule sur le côté où la flèche rouge apparaît.

2. *Si le mode LED "S'éloigner" a été sélectionner,* éloigner le véhicule du côté où la flèche rouge apparaît.

9 Corriger les lignes de voie

CMS-T-00000246-C.1

La trajectoire des lignes de voie peut être corrigée pour compenser les écarts. Les écarts aux lignes de voie surviennent en raison de la dérive GPS. Quand les lignes de voie ne correspondent plus aux voies réelles dans le champ, les lignes de voie affichées peuvent être décalées manuellement sur l'AmaPad.

► Pour corriger les lignes de voie, voir page 161.

Correction de la réception GPS

L

CMS-T-00000454-A.1

1 Correction de la dérive GPS

CMS-T-00000455-A.1

1.1 Correction de la dérive GPS avec les options de la dérive GPS

CMS-T-000655-B.1

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 l'AmaPad ne correspond plus à la position réelle du véhicule.

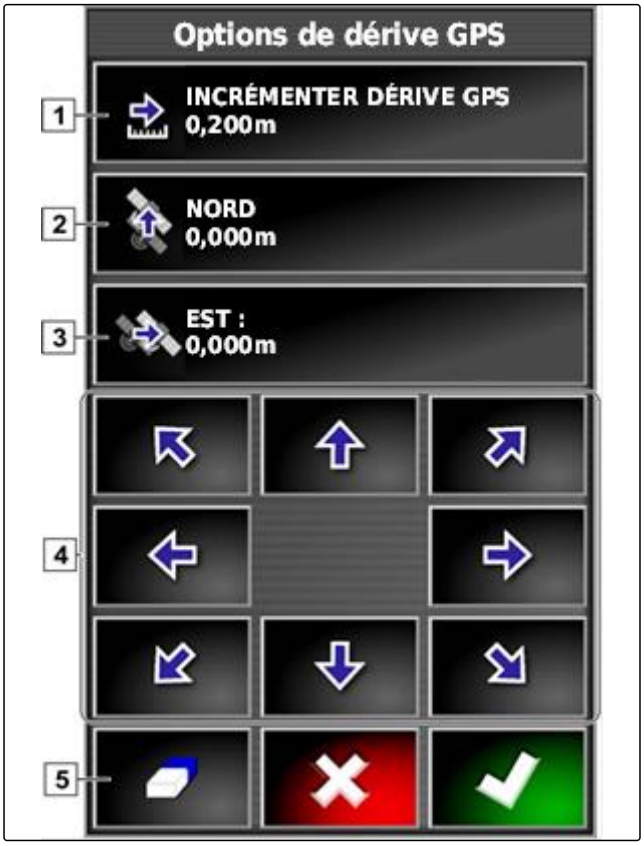
REMARQUE

Pour reconnaître la dérive GPS, un point de référence réel et un virtuel sont nécessaires. Une position dans le champ facile à reconnaître peut servire de point de référence réel, par exemple l'entrée dans le champ ou les traces de pneus sur la surface déjà traitée. La limite, un point de repère ou la surface traitée peuvent servir de point de référence virtuel sur l'AmaPad.

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Appeler les options de la dérive GPS avec .

Réglages possibles :



1 Indiquer la longueur des différents pas de correction.

2 Affichage pour la longueur de la correction qui a déjà été effectuée. Valeur positive pour un pas de correction en direction du nord. Valeur négative pour un pas de correction en direction du sud.

3 Affichage pour la longueur de la correction qui a déjà été effectuée. Valeur positive pour un pas de correction en direction de l'est. Valeur négative pour un pas de correction en direction de l'ouest.

4 Flèches directionnelles pour les différents pas de correction Saisir la longueur du pas de correction en 1.

5 Annuler toutes les corrections.

3. Procéder aux corrections jusqu'à ce que la position du symbole du véhicule corresponde à la position réelle de celui-ci.

4. Confirmer avec .

1.2 Correction de la dérive GPS avec le point de repère

CMS-T-000663-B.1

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 l'AmaPad ne correspond plus à la position réelle du véhicule.

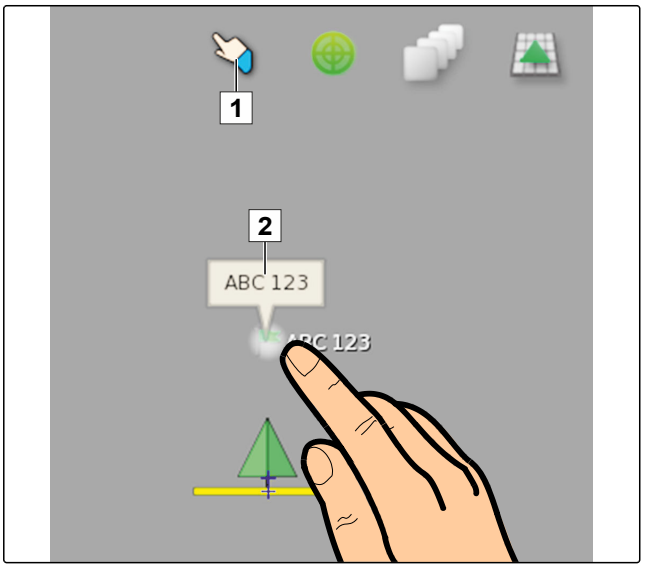
REMARQUE

Pour reconnaître la dérive GPS, un point de référence réel et un virtuel sont nécessaires. Une position dans le champ facile à reconnaître peut servire de point de référence réel, par exemple l'entrée dans le champ ou les traces de pneus sur la surface déjà traitée. Pour cela, un point de repère peut servir de point de référence virtuel sur lequel le symbole du véhicule peut être décalé.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Repère posé en tant que point de référence ; voir page 142

1. Poser le doigt sur n'importe quel point de la carte.



➡ La confirmation de la sélection [1] passe en couleur après une demie-seconde.

2. Déplacer le doigt sur un point de repère jusqu'à ce que le nom de celui-ci [2] s'affiche.

3. Ôter le doigt de la carte.

➡ Les options du point de repère s'affichent.

4. Taper sur *"Correction de la dérive GPS"*.

➡ Le symbole du véhicule se déplace sur la position du point de repère sélectionné.

2 Corriger les lignes de voie

CMS-T-00000456-A.1

2.1 Déplacement des lignes de voie pas à pas

CMS-T-000780-B.1

La trajectoire des lignes de voie peut être corrigée pour compenser les écarts qui se forment par la dérive GPS. Quand les lignes de voie ne correspondent plus aux voies réelles dans le champ, les lignes de voie affichées peuvent être décalées manuellement sur l'AmaPad.

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Appeler les options de déplacement avec .
3. Taper sur *"Décalage du déplacement"*.
4. Saisir la longueur du déplacement des lignes de voie pour chaque pas de correction.

5. *Si les lignes de voie doivent être déplacées vers la gauche,*

   taper sur .

   ou

   si les lignes de voie doivent être déplacées vers la droite,

   taper sur .

6. Taper sur le bouton jusqu'à ce que les lignes de voie sur l'AmaPad correspondent aux voies réelles dans le champ.

2.2 Déplacer la ligne de voie de la longueur indiquée

CMS-T-000786-B.1

La trajectoire des lignes de voie peut être corrigée pour compenser les écarts qui se forment par la dérive GPS. Quand les lignes de voie ne correspondent plus aux voies réelles dans le champ, les lignes de voie affichées peuvent être décalées d'une certaine longueur sur l'AmaPad.

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Appeler les options de déplacement avec .

3. Taper sur *"Déplacement total"*.

REMARQUE

Sur le bouton *"Déplacement total"* est indiquée la longueur du déplacement des lignes de voie. D'autres déplacement doivent être ajoutés ou retirés.

4. *Si les lignes de voie doivent être déplacées vers la droite,*
   saisir une valeur positive.

   ou

   Si les lignes de voie doivent être déplacées vers la gauche,
   saisir une valeur négative.

   ou

   Si tous les déplacements doivent être annulés,
   saisir « 0 ».

5. Confirmer avec .

➡ Les lignes de voie sont déplacées de la valeur indiquée.

2.3 Déplacement de la ligne de voie à la position du véhicule

CMS-T-000783-B.1

La trajectoire des lignes de voie peut être corrigée pour compenser les écarts qui se forment par la dérive GPS. Quand les lignes de voie ne correspondent plus aux voies réelles dans le champ, les lignes de voie affichées peuvent être décalées sur la position du véhicule dans l'AmaPad.

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Déplacer la prochaine ligne de voie à la position du véhicule avec .

3 Enregistrer les lignes de voie corrigées

CMS-T-000793-B.1

REMARQUE

Les lignes de voie corrigées doivent être enregistrées sous un nouveau nom. Les lignes de voie créées auparavant sont conservées.

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Appeler le menu *"Enregistrer la ligne de voie déplacée"* avec .
3. Taper sur *"Nom des lignes de voie"*.
4. Saisir le nom des lignes de voie.
5. Confirmer la saisie avec .
6. Confirmer avec .

➡ Les lignes de voie corrigées sont enregistrées et attribuées au champ actuel.

4 Appel des informations du GPS

CMS-T-000608-A.1

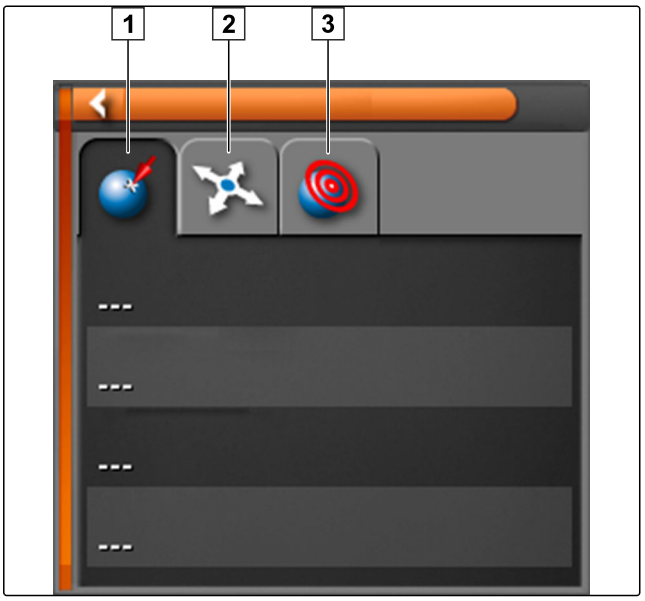
Les informations du GPS peuvent être appelées dans le menu des fonctions.

▶ Appeler la miniature des informations GPS dans le menu des fonctions avec .

1 Position GPS

2 Orientation du véhicule

3 Précision du GPS



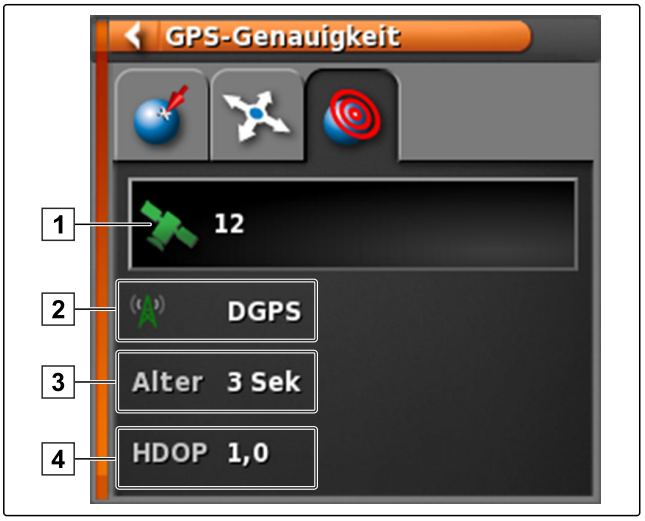
Précision du GPS

1 Nombre de satellites, appeler les informations du satellite

2 Signal de correction utilisé

3 Âge du signal de correction en secondes

4 Écart horizontal de la position : valeur inférieure à 1 : grande précision, valeur supérieure à 4 : faible précision



Utilisation de la conduite automatique

M

CMS-T-00000457-A.1

1 Étalonner la direction

CMS-T-000668-B.1

L'AmaPad peut prendre en charge la conduite du véhicule à l'aide des données GPS et le maintenir sur la ligne de voie créée. Pour un fonctionnement correct de la conduite automatique, la direction doit être étalonnée.

REMARQUE

Dans le présent manuel d'utilisation, il y a uniquement la description de l'étalonnage de la direction pour le pulvérisateur automoteur Pantera AMAZONE. Pour de plus amples informations sur d'autres véhicules, contacter AMAZONE.

IMPORTANT

Risque de dommages sur la machine !

Les manoeuvres nécessaires avec le véhicule peuvent causer des dommages sur les outils attelés ou les rampes de pulvérisation.

- Dételer tous les outils et replier les rampes de pulvérisation avant de commencer l'étalonnage de la boussole.

REMARQUE

L'étalonnage de la boussole comprend un trajet circulaire et un trajet en ligne droite de 100 m.

1. S'assurer qu'il y a assez de place pour l'étalonnage de la boussole.

2. Taper dans le menu des tâches sur .

3. Appeler le menu *"Étalonnage de la direction"* avec

.

4. Taper sur *"Boussole"*.

➡ L'étalonnage de la boussole démarre.

5. Suivre les instructions à l'écran.

REMARQUE

Le capteur d'angle de roue ne doit pas être étalonné sur le pulvérisateur automoteur Pantera AMAZONE. Pour de plus amples informations sur d'autres véhicules, contacter AMAZONE.

L'angle d'orientation doit être étalonné uniquement si *"RTK"* a été indiqué comme source de correction, voir page 61. *"RTK"* est une source de correction payante et n'est pas décrite dans ce manuel d'utilisation. Pour de plus amples informations relatives aux sources de correction payantes, contacter AMAZONE.

2 Appel de l'état de la direction

CMS-T-000704-B.1

L'état de la direction donne un aperçu des conditions qui doivent être remplies pour utiliser la conduite automatique

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Véhicule immobile
- ✓ Conduite automatique dans fenêtre d'état activée ; voir page 41
- ✓ Bouton pour le démarrage de la conduite automatique est rouge ;
- ✓ Véhicule configuré avec la conduite automatique ; voir page 83
- ✓ Récepteur GPS adapté configuré (AGI-3 ou AGI-4) ; voir page 57
- ✓ Conduite automatique activée ; voir page 85

► Taper dans le menu de service sur

ou

Taper dans le menu des tâches sur et .

➡ La fenêtre *"État de la direction"* s'ouvre.

Affichage d'état rouge sur :	Mesure
Récepteur matériel	Vérifier si le récepteur GPS est bien raccordé, fixé solidement et allumé.
Correction différentielle	Vérifier si la source de correction est bien configurée, voir page 61.
Précision de la position	Vérifier les données GPS, voir page 28 : • La source de correction doit converger • Les données satellite doivent présenter une précision élevée • Au moins 4 satellites doivent être disponibles • La source de correction doit correspondre aux réglages. Si la source de correction est fausse : sélectionner la bonne source de correction, voir page 61. Si les arbres, des lignes à haute tension ou similaires perturbent la réception, déplacer le véhicule sur une surface dégagée.
Commande de direction	Vérifier que l'appareil de commande de la direction est bien raccordé et allumé. Vérifier que le bon appareil de commande de la direction est sélectionné dans le menu setup, voir page 83.
Géométrie du véhicule	Vérifier que les données géométriques du véhicule sont correctement saisies, voir page 78 ou sélectionner le véhicule une nouvelle fois, voir page 80.
Profil du véhicule	Vérifier que les données géométriques du véhicule sont saisies correctement, voir page 78. Vérifier que le bon véhicule est sélectionné, voir page 80.
Étalonner la direction	Étalonner la direction, voir page 165.
Verrouillage	Débloquer la commande de la direction sur le véhicule.
Ligne de voie disponible	Vérifier qu'une ligne de voie est sélectionnée, voir page . S'approcher de la ligne de voie.
Ligne de voie synchronisée	Vérifier la connexion au récepteur GPS. Charger à nouveau la ligne de voie et attendre jusqu'à ce que la ligne de voie soit synchronisée.
Précudure interdite	Terminer toutes les procédures qui sont exécutées sur l'Amapad.
Présence de l'utilisateur	S'assoir sur le siège du conducteur
Volant	Relâcher le volant.
Vitesse	Rouler entre 1 et 25 km/h.
Écart à la voie	S'approcher de la ligne de voie.
Erreur de direction	Étalonner la boussole, voir page 165. Rouler sur la ligne de voie.

3 Coordonner la conduite automatique

CMS-T-000604-A.1

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Appeler le menu *"Ajuster la direction"* avec .

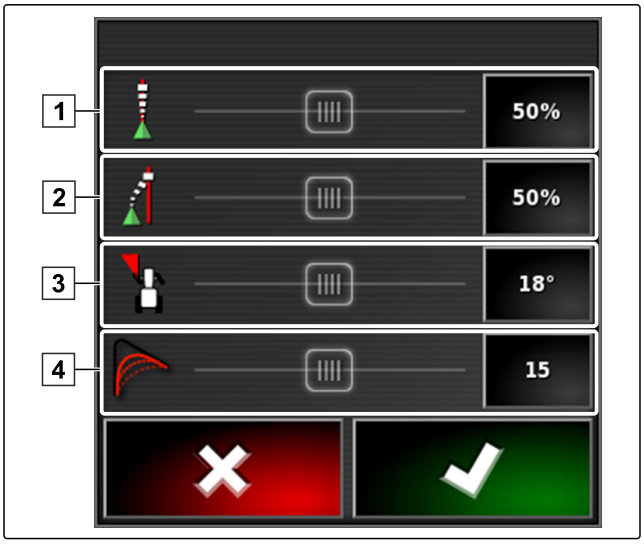
IMPORTANT

Risque de dommages sur la machine !

La conduite automatique réagit agressivement si les valeurs sont élevées. Ceci peut causer des dommages sur les outils atelés ou les rampes de pulvérisation.

- Régler d'abord des valeurs pour un comportement de conduite moins agressif.
- Vérifier le comportement de conduite.
- Augmenter les valeurs en petits pas.

Réglages possibles :



1 Précision de la voie : on règle avec la précision de la voie avec quelle agressivité la conduite automatique suit la ligne de voie.

2 Précision de proximité : on règle avec la précision de proximité avec quelle agressivité la conduite automatique braque dans la ligne de voie.

3 Angle de braquage maximal : l'angle de braquage maximal indique jusqu'où la conduite automatique peut braquer.

4 Rayon de lissage pour les lignes de voie ondulées : le rayon de lissage pour les lignes de voie ondulées indique avec quelle précision la conduite automatique suit les lignes de voie ondulées. Avec une valeur basse, les lignes de voie ondulées sont suivies plus précisément et les virages restent serrés. Avec une valeur élevée les lignes de voie ondulées sont suivies moins précisément et les virages sont plus arrondis.

3. Confirmer les réglages avec .

4 Mise en marche de la conduite automatique

CMS-T-001557-B.1

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Véhicule configuré avec la conduite automatique, voir page 76
- ✓ Récepteur GPS adapté configuré (AGI-3 ou AGI-4), voir page 57
- ✓ Conduite automatique activée, voir page 85
- ✓ Direction étalonnée, voir page 165.
- ✓ Toutes les conditions de l'état de direction sont remplies, voir page 166
- ✓ Conduite automatique réglée, voir page 169
- ✓ Le véhicule se trouve sur la ligne de voie

▶ Taper dans le menu de service sur .

➡ Une alarme retentit.

➡ La conduite automatique a démarré.

➡ Le bouton pour le démarrage de la conduite automatique est vert :

REMARQUE

Si le véhicule ne présente pas le comportement de conduite souhaité, elle peut être ajustée encore une fois, voir page 169.

5 Mettre en marche la conduite automatique avec temporisation

CMS-T-000562-A.1

La conduite automatique peut être mise en marche avec une temporisation pour accélérer le véhicule entre temps. Quand la vitesse requise est atteinte, la conduite automatique se met en marche automatiquement.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Vitesse du véhicule inférieure à 2 km/h

1. Taper deux fois rapidement sur .

➡ clignote jaune-blanc.

2. Accélérer le véhicule.

➡ Quand le véhicule a atteint la vitesse requise, la conduite automatique se met en marche.

6 Arrêter la conduite automatique

CMS-T-000700-A.1

REMARQUE

Si les conditions de l'état de la direction ne sont pas toutes remplies, la conduite automatique s'arrête.
Pour un aperçu des conditions, voir page 166.

Il y a 2 possibilités pour arrêter la conduite automatique :

► Tourner le volant de quelques degrés

ou

taper dans le menu de service sur .

➡ Une alarme retentit.

➡ La conduite automatique est arrêtée.

Utilisation du terminal universel

N

CMS-T-00000458-A.1

1 Ouverture du terminal universel

CMS-T-00000556-A.1

Le terminal universel permet d'accéder à l'ECU de l'outil. L'interface graphique de la commande machine est représentée sur l'AmaPad et peut y être utilisée.

La miniature du terminal universel se trouve dans la barre de fonctions du menu de service.

1. Taper dans le menu des fonctions sur .

REMARQUE

Un symbole de l'outil raccordé peut aussi être illustré sur le bouton dans le menu de fonctions. Exemple épandeur d'engrais :

➡ La miniature du terminal universel s'ouvre.

2. Agrandir la miniature.

REMARQUE

Pour configurer le terminal universel, voir page 71.

2 Agrandir la zone dans la miniature

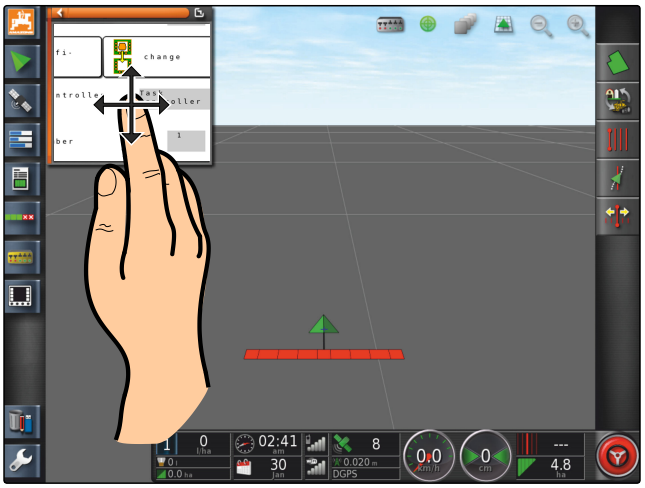
CMS-T-000815-A.1

L'illustration du terminal universel dans la miniature peut être agrandie.

1. Taper deux fois de suite sur la miniature.

➡ La zone sélectionnée s'agrandit.

2. *Pour déplacer la zone,*
glisser avec le doigt sur la miniature.



REMARQUE

Le terminal universel ne peut pas être utilisé via la miniature.

3 Utilisation des attributions automatiques AUX-N

CMS-T-004499-B.1

Si un outil ou un appareil de saisie externe est raccordé à l'AmaPad, l'outil ou l'appareil de saisie externe émet automatiquement une attribution AUX-N à l'AmaPad pour certaines fonctions.

REMARQUE

Les attributions AUX-N envoyées doivent être confirmées à chaque démarrage de l'AmaPad.

REMARQUE

Il peut s'écouler jusqu'à 2 minutes avant que l'outil ou l'appareil de saisie externe n'envoie les attributions AUX-N.

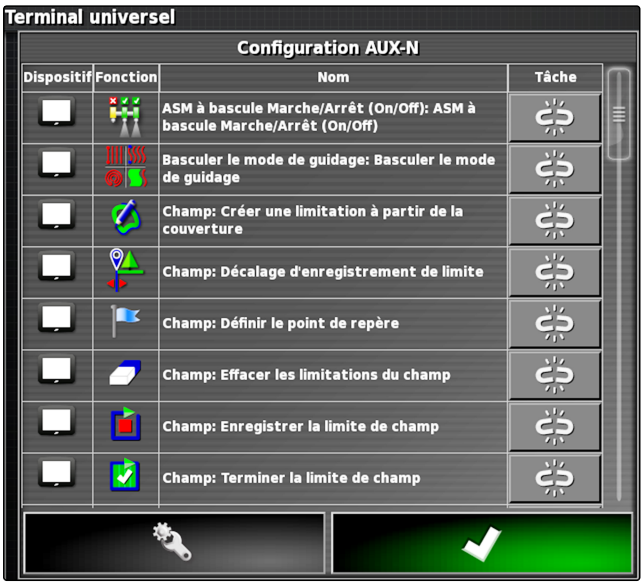
Quand l'AmaPad a démarré et qu'un outil ou un appareil de saisie externe est raccordé, une note relative aux attributions AUX-N envoyées s'affiche.

Les possibilités de sélection suivantes sont disponibles :

- Appliquer les attributions AUX-N envoyées avec *"Oui"*
- Modifier les attributions AUX-N envoyées

1. *Si les attributions AUX-N doivent être modifiées,* taper sur *"Liste"*.

➡ La liste des attributions AUX-N envoyées s'ouvre dans le terminal universel.



2. *Pour modifier les attributions AUX-N,* voir page 175 .

3. *Pour supprimer les attributions AUX-N,*

   taper sur .

4 Gestion des fonctions AUX-N

CMS-T-00000460-A.1

4.1 Ouvrir les attributins AUX-N

CMS-T-00000461-A.1

Les fonctions de l'AmaPad et les fonctions de l'outil raccordé peuvent être exécutées à l'aide des boutons pour l'accès rapide et à l'aide des appareils de saisie externes. Si, par exemple, un amaPilot+ est raccordé, les fonctions peuvent être attribuées avec les touches de l'AmaPilot+.

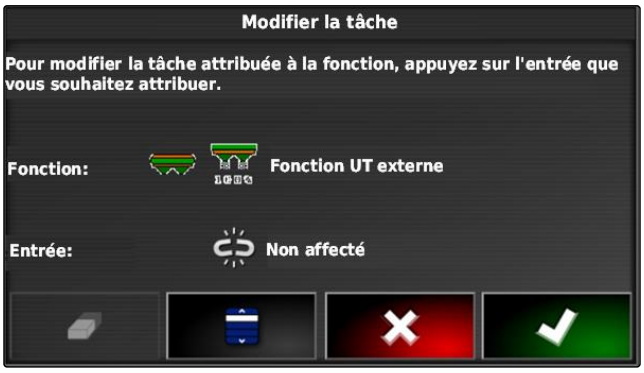
1. Sélectionner dans le terminal universel.

➡ La liste les fonctions disponibles s'affiche.

2. *Pour filtrer les fonctions selon les outils,* sélectionner .

3. *Pour attribuer une fonction,* sélectionner .

➡ Le menu *"Modifier l'attribution"* s'ouvre.



Les options suivantes sont disponibles pour l'attribution :

- Attribution pour un appareil de saisie externe ; voir page 176
- Attribution pour miniature ; voir page 176
- Attribution pour bouton dans le tableau de bord ; voir page
- Attributions via la liste de sélection ; voir page 176
- Supprimer l'attribution ; voir page 177

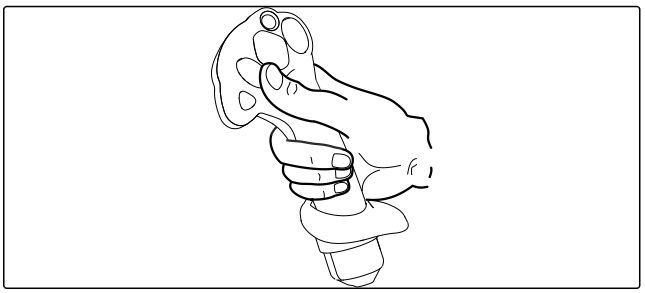
Attribution pour un appareil de saisie externe

CMS-T-002579-A.1

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Appareil de saisie externe raccordé
- ✓ Appareil de saisie externe chargé dans le terminal universel

1. Appuyer sur la touche de l'appareil de saisie externe, par exemple sur l'AmaPilot ⁺.



➡ La fonction est attribuée à la touche sélectionnée.

2. Confirmer les attributions avec .

Attribution pour miniature

CMS-T-002466-B.1

REMARQUE

La miniature pour la saisie AUX s'affiche seulement quand l'attribution est traitée ou qu'il y a déjà des attributions existantes.

► Sélectionner le bouton souhaité dans la miniature.

➡ La fonction est attribuée au bouton sélectionné.

Attribution via la liste de sélection

CMS-T-002575-A.1

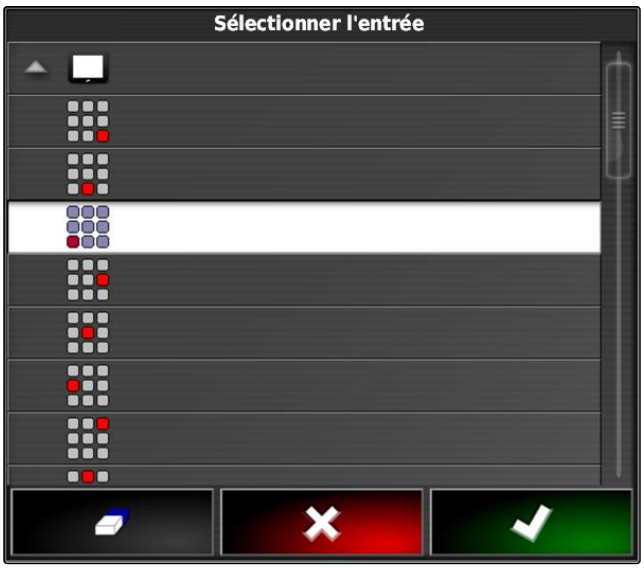
1. *Pour ouvrir une liste des possibilités de saisie,* sélectionner .

➡ Le menu *"Sélectionner l'appareil de saisie"* s'ouvre.

2. Sélectionner l'appareil de saisie dans la liste.
3. Sélectionner le bouton ou la touche pour l'attribution

   ou

   Supprimer l'attribution avec .
4. Confirmer les attributions avec .



Supprimer l'attribution

CMS-T-002577-A.1

1. *Pour supprimer l'attribution,*

   sélectionner .
2. Confirmer avec .

Utilisation de la détection de marche arrière automatique

O

CMS-T-000153-A.1

Avec la détection automatique de la marche arrière, il est fixé si le véhicule se déplace en marche arrière. Si la marche arrière est détectée, le symbole du véhicule se déplace également en marche arrière sur la carte. Sans détection automatique de la marche arrière, le symbole du véhicule se tourne en cas de marche arrière.

REMARQUE

La détection automatique de la marche arrière doit être activée dans le menu setup ; voir page 50.

1. Reculer avec le véhicule.

➡ Le bouton de la détection automatique de la marche arrière devient jaune :

2. *Si le sens du déplacement du symbole du véhicule ne correspond pas au sens de déplacement du véhicule,*

   taper sur .

Utilisation de la commande des tronçons

P

CMS-T-00000462-A.1

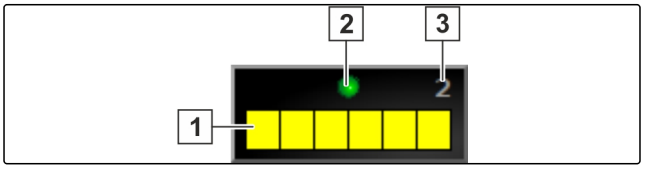
1 Utilisation de la commande manuelle des tronçons

CMS-T-001507-B.1

Pour les pulvérisateurs et les semoirs, des commutateurs de tronçons virtuels peuvent être activés. Avec les commutateurs virtuels de tronçons, chaque tronçon peut être mise en marche et arrêté séparément.

La miniature pour la commande manuelle des tronçons se trouve dans la barre des fonctions du menu de service. Il est aussi possible d'appeler les commutateurs virtuels des tronçons sur la carte dans le mode carte.

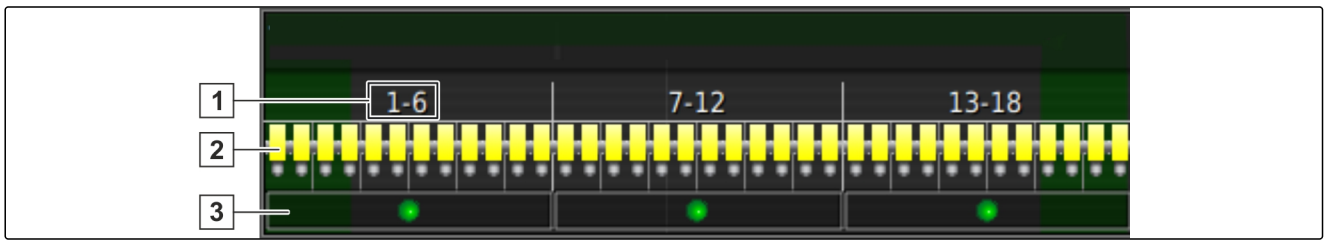
Commutateurs de tronçons dans la miniature



1 État du tronçon :rouge : tronçon arrêté, jaune : tronçon en marche et épandage arrêté (en général par la commande automatique des tronçons). Vert : tronçon en marche et épandage démarré. Orange : tronçon en marche et épandage arrêté ou tronçon arrêté et épandage démarré (en général par la temporisation de la commutation)

2 État du commutateur de tronçon : vert : commutateur de tronçon allumé, rouge : commutateur de tronçon éteint

3 Numéro du commutateur



Commutateurs de tronçons en mode carte

1 Numéros de tronçon

2 État du tronçon :rouge : tronçon arrêté, jaune : tronçon en marche et épandage arrêté (en général par la commande automatique des tronçons). Vert : tronçon en marche et épandage démarré. Orange : tronçon en marche et épandage arrêté ou tronçon arrêté et épandage démarré (en général par la temporisation de la commutation)

3 État du commutateur de tronçon : vert : commutateur de tronçon allumé, rouge : commutateur de tronçon éteint

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Commutateurs virtuels des tronçons activés et configurés ; voir page 95
- ✓ Mission démarrée ; voir page 114
- ✓ Commande automatique des tronçons allumée ; voir page 181

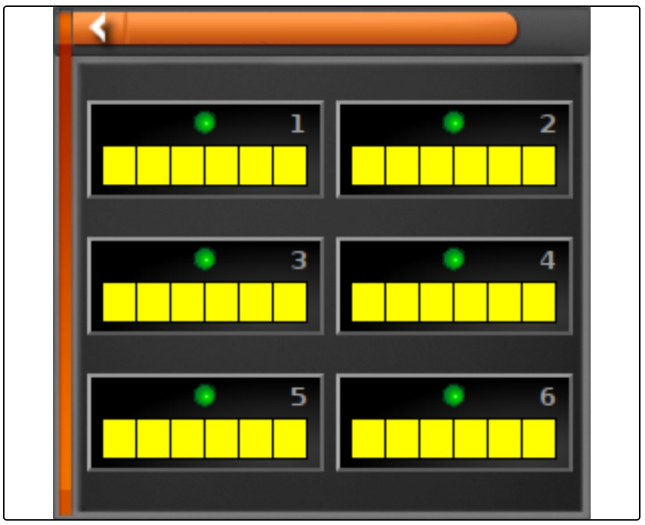
1. Taper dans la barre de fonction sur

   ou

   taper en mode vue sur .

➡ La commande manuelle des tronçons s'ouvre.

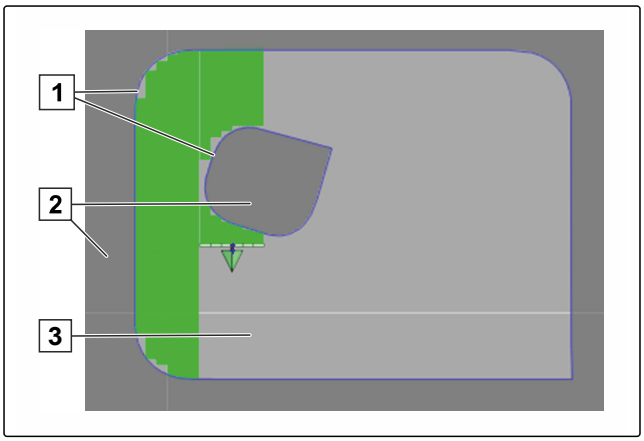
2. *Pour mettre en marche ou arrêter le tronçon souhaité :*
   taper sur le commutateur correspond au tronçon.



2 Utilisation de la commande automatique des tronçons

CMS-T-001490-B.1

Sur la commande automatique des tronçons, les tronçons de l'outil se mettent en marche automatiquement quand l'outil passe au-delà d'une certaine limite ou surface traitée.



1 Lignes de limite

2 Les surfaces non traitées sont représentées en gris foncé, par exemple les zones de raccord

3 Les surfaces traitées sont représentées en gris clair

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Commande des tronçons configurée ; voir page 95
- ✓ La commande automatique des tronçons dans le terminal universel activée ; voir manuel d'utilisation de la commande machine

1. Taper dans le menu des fonctions sur .

➡ Miniature de la commande automatique des tronçons s'ouvre.

Réglages possibles :

"Mode de contrôle" : avec le mode de commande, la chevauchement des tronçons est configuré.

"Limite" : il est possible de fixer avec la limite dans quelles zones les tronçons sont arrêtés.

"ASC activé" : avec ce bouton, la commande automatique des tronçons est mise en marche ou à l'arrêt.

2. *Pour configurer le mode de contrôle,*
voir page 182.

3. *Pour définir la limite,*
voir page 187.

4. *Pour mettre en marche ou arrêter la commande automatique des tronçons,*
taper sur *"ASC"*.

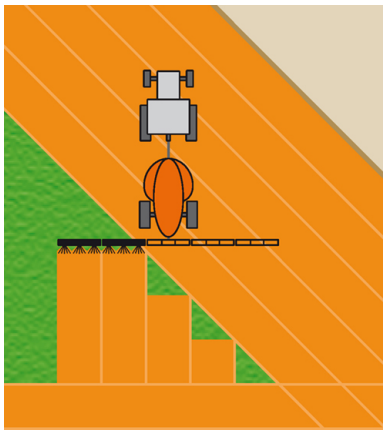
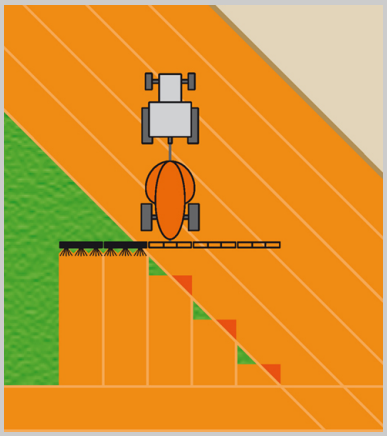
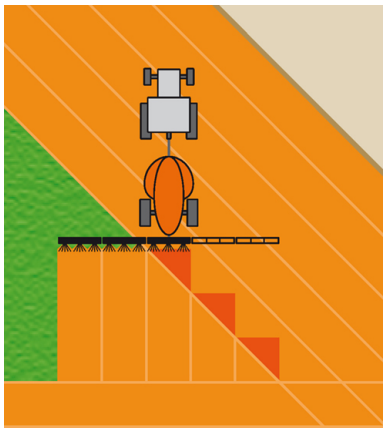
3 Configuration du mode de contrôle

CMS-T-00000463-A.1

Réglage du mode de contrôle pour le segment intérieur

CMS-T-003904-B.1

Le mode de contrôle pour les segments intérieurs décrit le chevauchement des tronçons intérieurs. Avec le chevauchement, on fixe à quelle distance les tronçons peuvent dépasser dans la surface déjà traitée avant que les tronçons s'arrêtent.

Exemples de réglage	Explication	Illustration
0 %	Les tronçons sont arrêtés avant le chevauchement.	
50%	Les tronçons sont arrêtés quand ils dépassent de moitié dans la surface traitée.	
100%	Les tronçons sont arrêtés quand ils se trouvent entièrement dans la surface traitée.	

1. Taper dans le menu des fonctions sur .

➡ Miniature de la commande automatique des tronçons s'ouvre.

2. Taper sur *"Mode de contrôle"*.

➡ Le menu *"Mode de contrôle ASC"* s'ouvre.

3. Régler le pourcentage dans *"Mode de contrôle segments intérieurs"* à l'aide du curseur.

   ou

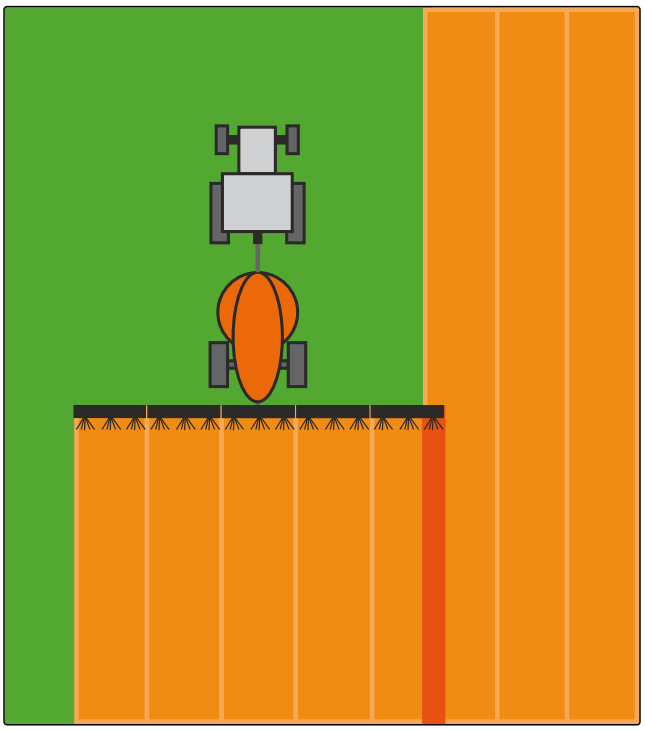
   Saisir la valeur en pourcentage.

4. Confirmer les réglages avec .

3.1 Réglage du mode de contrôle pour les segments extérieurs

CMS-T-003907-B.1

Le mode de contrôle pour les segments extérieurs décrit le chevauchement des deux tronçons extérieurs. Avec le chevauchement, on fixe à quelle distance les tronçons peuvent dépasser dans la surface déjà traitée avant que les tronçons s'arrêtent. Un chevauchement évite que les tronçons extérieurs en cas de trajet parallèle s'arrêtent et se mettent en marche continuellement s'ils touchent la surface traitée.



1. Taper dans le menu des fonctions sur .

➡ Miniature de la commande automatique des tronçons s'ouvre.

2. Taper sur *"Mode de contrôle"*.

➡ Le menu *"Mode de contrôle ASC"* s'ouvre.

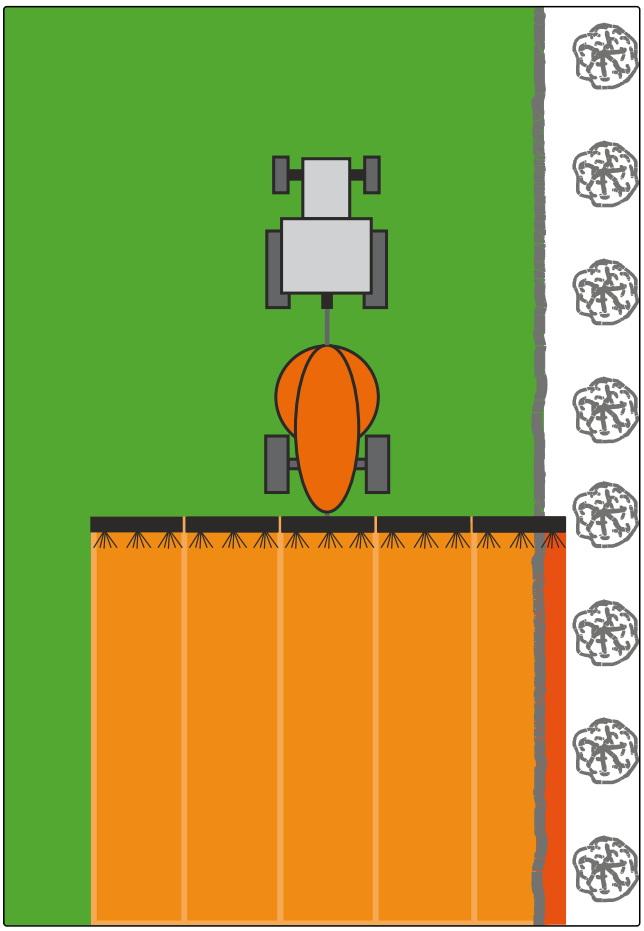
3. Régler le pourcentage dans *"Mode de contrôle des segments extérieurs"* à l'aide du curseur.

4. Confirmer les réglages avec .

3.2 Fixer la tolérance du chevauchement pour la limite

CMS-T-005171-B.1

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



1. Taper dans le menu des fonctions sur .

➡ Miniature de la commande automatique des tronçons s'ouvre.

2. Taper sur *"Mode de contrôle"*.

➡ Le menu *"Mode de contrôle ASC"* s'ouvre.

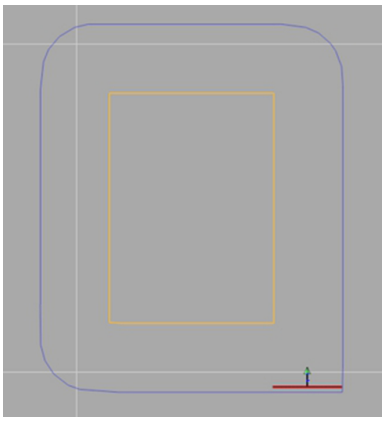
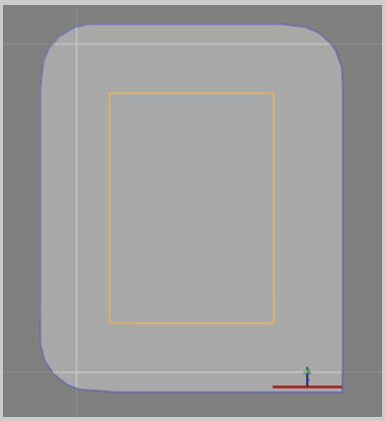
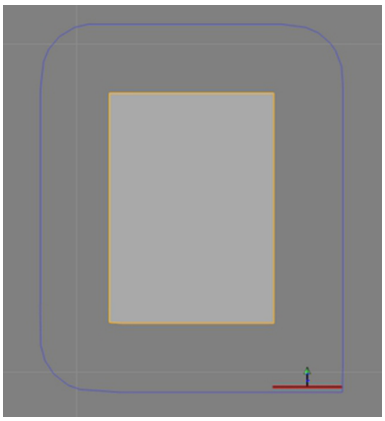
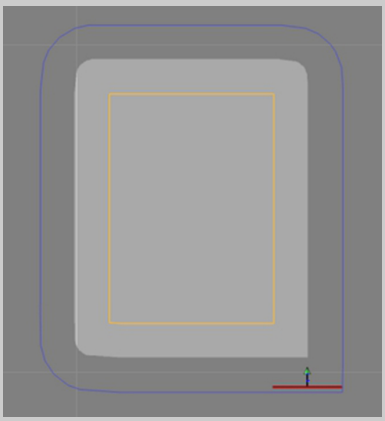
3. Saisir la tolérance du chevauchement souhaitée dans *"Tolérance du chevauchement en limite"* à l'aide du curseur.

4. Confirmer les réglages avec .

4 Fixation de la limite

CMS-T-000680-B.1

Il est possible de fixer avec la limite dans quelles zones les tronçons s'arrêtent automatiquement. Les réglages possibles sont énumérés dans le tableau suivant. Les illustrations indiquent la représentation en mode carte de l'AmaPad. Dans les zones gris clair, les tronçons restent en marche, dans les zones gris foncé, ils s'arrêtent.

Limite	Explication	Illustration
Illimité	Seulement pour pulvérisateurs et semoirs Les tronçons restent activés dans toutes les zones en dehors des surfaces traitées.	
Ligne de limite	Dans les zones en dehors de la limite, les tronçons sont arrêtés.	
Tournière	Dans la tournière et en dehors de la limite, les tronçons sont arrêtés.	
Zone de sécurité	Uniquement pour épandeurs d'engrais. Dans la limite, une zone de sécurité est configurée. La largeur de la zone de sécurité s'élève à la moitié de la largeur de travail. Dans la zone de sécurité et en dehors de la limite, les tronçons sont arrêtés.	

1. Taper dans le menu des fonctions sur .

➡ Miniature de la commande automatique des tronçons s'ouvre.

2. Taper sur *"Limite"*.

3. Sélectionner la limite

4. Confirmer la sélection avec .

Utilisation du contrôle de débit

Q

CMS-T-00000464-B.1

1 Utilisation d'une tâche avec carte d'application

CMS-T-000569-C.1

Des missions peuvent être créées dans un système d'informations Farm Management. Celles-ci contiennent des cartes d'application pour les débits ou d'autres réglages spécifiques à la parcelle. Les tâches sont traitées par l'AmaPad et documentées.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Tâche avec une carte d'application importée ; voir page
- ✓ Tâche avec une carte d'application sélectionnée ; voir page
- ✓ Tâche avec une carte d'application démarrée ; voir page 114

REMARQUE

Si les données de la tâche et la carte d'application conviennent à l'outil raccordé, la carte d'application est chargée automatiquement et la tâche peut être modifiée.

1. *Si la carte d'application n'est pas affichée,* exécuter la procédure suivante.
2. Taper dans le menu des tâches sur .
3. Appeler le menu *"Attribution du contrôle de débit"* avec .

Dans la colonne *"Source du signal"* s'affiche *"TASKDATA"*. Cette entrée signifie que la carte d'application sélectionnée dans la tâche est chargée.

4. Contrôler les valeurs dans le tableau.

RÉSOLUTION DES DYSFONCTIONNEMENTS

Les valeurs dans le tableau ne sont pas correctes ?

L'unité des données de la tâche ne correspond pas à l'outil.

1. Raccorder un outil correct.
2. Contrôler la configuration de l'outil de travail ; voir page 87
3. Modifier les données de la tâche.

5. *Afin de documenter les débits du produit utilisé ou de configurer les valeurs de retombée :* voir page .

6. Confirmer avec .

➡ La carte d'application est chargée.

REMARQUE

Afin que la carte d'application s'affiche correctement, les conditions suivantes doivent être remplies :

- *"La carte d'application"* doit être sélectionnée comme *"carte de recouvrement"* ; voir page 204.
- L'élément de contrôle de l'outil doit être sélectionné comme carte VRC ; voir page
- L'échelle de recouvrement doit être configurée ; voir page

2 Ajout de la carte d'application à la mission

CMS-T-000573-B.1

Des cartes d'application au format Shape pouvant contenir des cartes d'application pour les débits ou d'autres réglages spécifiques à la parcelle peuvent être ajoutées à une mission créée. Les cartes d'application peuvent provenir d'un prestataire de service, d'une application ou d'un FMIS et être utilisées pour l'épandage commandé ou d'autres réglages spécifiques à la parcelle.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ La clé USB avec cartes d'application au format Shape est insérée dans l'AmaPad.

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 sur la clé USB :

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

✓ Tâche sélectionnée ; voir page

REMARQUE

Si une carte d'application a déjà été chargée pour la tâche, une autre tâche doit être sélectionnée ou créée.

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Appeler le menu *"Attribution du contrôle de débit"* avec .

REMARQUE

Les débits peuvent être commandés en pourcentage ou à l'aide de l'unité de débit. Le type de commande est indiqué dans la colonne *"Unité"*.

3. Dans la ligne avec l'unité voulue, taper sur le bouton dans la colonne *"Source du signal"*.

➡ Une liste de sélection des sources de signaux s'ouvre.

Choix possible :

- *"Utiliser directement le fichier Shape"* : la carte d'application dans le fichier Shap n'est pas enregistrée dans les données de la tâche.
- *"Transformer un fichier Shape en format ISO"* : la carte d'application est enregistrée dans les données de la tâche et peut être exportée avec la tâche.

4. Sélectionner *"Transformer un fichier Shape en format ISO"* ou *"Utiliser directement le fichier Shape"*.

5. Confirmer avec .

➡ La vue d'ensemble des dossiers de la clé USB s'ouvre.

6. Sélectionner la carte d'application (fichier shape).

7. Confirmer avec .

➡ Le contenu du fichier shape s'affiche.

Différentes cartes d'application avec différents débits peuvent être enregistrées dans un fichier Shape. Les différentes cartes d'application sont nommées *"Attributs"*.

8. Sélectionner avec les flèches l'attribut souhaité.

9. Confirmer avec .

➡ Les réglages pour le contrôle variable du débit s'affichent.

10. *Si la carte d'application comprend des zones dans lesquelles aucun débit d'épandage n'est spécifié,* saisir dans *"valeur de consigne"* la valeur pour un débit fixe.

11. Dans *"Valeur à la sortie du champ"*, saisir la valeur pour le débit qui doit être épandu quand l'outil dépasse la limite.

12. Dans *"Valeur en cas de perte de position"*, indiquer la valeur pour le débit qui doit être épandu si le signal GPS est interrompu.

13. *Si tous les débits d'épandage doivent être réduits ou augmentés,*
dans *"Échelle pour importation shape"*, indiquer le facteur par lequel le débit d'épandage doit être multiplié.

14. *Afin de documenter les débits du produit utilisé ou de configurer les valeurs de retombée :*
voir page .

15. Confirmer avec .

➡ La carte d'application est chargée.

REMARQUE

Afin que la carte d'application s'affiche correctement, les conditions suivantes doivent être remplies :

- *"La carte d'application"* doit être sélectionnée comme *"carte de recouvrement"* ; voir page 204.
- L'élément de contrôle de l'outil doit être sélectionné comme carte VRC ; voir page
- L'échelle de recouvrement doit être configurée ; voir page

3

Définition d'une valeur de consigne fixe pour le contrôle du débit

CMS-T-006706-B.1

Une valeur de consigne fixe peut être définie pour le débit. Cette valeur de consigne est transmise à l'outil et l'outil commandé conformément.

1. Taper dans le menu des tâches sur .
2. Appeler le menu *"Attribution du contrôle de débit"* avec .
3. Taper sur le bouton dans la colonne *"Source du signal"*.

➡ Une liste de sélection des sources de signaux s'ouvre.

4. Sélectionner *"Valeur de consigne"*.

5. Confirmer avec .

➡ Les réglages pour le contrôle variable du débit s'affichent.

6. Saisir la valeur voulue pour le débit dans *"Valeur de consigne"*.

7. *Afin de documenter les débits du produit utilisé :* voir page .

8. Confirmer avec .

4

Réglage de la commande Peer pour le contrôle du débit

CMS-T-006703-B.1

Les débits peuvent être mesurés et calculés par un capteur posé sur le véhicule, qui transmet des débits géospécifiques ou d'autres réglages spécifiques à la parcelle.

REMARQUE

La commande Peer doit être réglée à nouveau à chaque changement de tâche.

1. Taper dans le menu des tâches sur .

2. Appeler le menu *"Attribution du contrôle de débit"* avec .

3. Taper sur le bouton dans la colonne *"Source du signal"*.

➡ Une liste de sélection des sources de signaux s'ouvre.

4. Sélectionner *"Commande Peer"*.

5. Confirmer avec .

➡ Le menu *"Source de commande"* s'ouvre.

6. Sélectionner le capteur.

7. Confirmer avec .

➡ Les réglages pour le contrôle variable du débit s'affichent.

8. Indiquer la valeur pour la quantité devant être épandue dans *"Valeur de consigne"* si le capteur ne fournit aucune donnée.

9. Dans *"Valeur à la sortie du champ"*, saisir la valeur pour le débit qui doit être épandu quand l'outil dépasse la limite.

10. Dans *"Valeur en cas de perte de position"*, indiquer la valeur pour le débit qui doit être épandu si le signal GPS est interrompu.

11. *Afin de documenter les débits du produit utilisé :* voir page .

12. Confirmer avec .

➡ La carte d'application est chargée.

REMARQUE

Afin que la carte d'application s'affiche correctement, les conditions suivantes doivent être remplies :

- *"La carte d'application"* doit être sélectionnée comme *"carte de recouvrement"* ; voir page 204.
- L'élément de contrôle de l'outil doit être sélectionné comme carte VRC ; voir page
- L'échelle de recouvrement doit être configurée ; voir page

5 Configuration du contrôle de débit

CMS-T-00000472-A.1

5.1 Modification de la valeur de retombée

CMS-T-007008-A.1

Dans certaines situations, les valeurs de retombée pour le débit peuvent être modifiées. Les valeurs de retombée devant être modifiées dépendent de la source de signal utilisée.

1. Taper sur pour le contrôle de débit voulu.

- *"Valeur de consigne"* : la valeur de consigne est utilisée lorsque le débit ne doit être commandé que par une valeur de consigne fixe ou lorsque les cartes d'application ne disposent pas des valeurs de débits.
- *"Valeur en sortie de champ"* : lorsque l'outil quitte le champ, cette valeur est transmise en tant que débit.
- *"Valeur en cas de perte de position"* : lorsque le signal GPS tombe en panne, cette valeur est transmise en tant que débit.

2. Régler les valeurs de retombée à l'aide des boutons correspondants.

5.2 Documentation des informations sur le produit

CMS-T-007003-B.1

Les produits utilisés et les débits correspondants peuvent être enregistrés dans la documentation de la tâche. Pour cela, un liste des produits peut être créées lors de la configuration du contrôle de débit. Les informations sur les produits peuvent de plus provenir d'un système d'informations Farm Management et être adaptées avant le début du travail.

REMARQUE

Les données de débit du produit servent plutôt de documentation et n'ont aucune incidence sur le débit.

1. Taper sur le bouton dans la colonne *"Produit"*.

➡ Le menu *"Sélectionner le produit"* s'ouvre.

2. Sélectionner le produit dans la liste

   ou

   pour créer un produit,
   voir page .

3. Confirmer avec .

4. *Pour ajouter un autre produit et créer ainsi un mélange :*

   sélectionner .

5. *Pour enregistrer le mélange créé :*
   voir page

5.3 Création d'un produit

CMS-T-007031-A.1

1. Sélectionner dans le menu *"Sélectionner un produit"*.

REMARQUE

Les produits font partie des données de base. Pour plus d'informations sur la modification des données de base, voir page 114

2. Saisir un nom de produit avec *"Nom"*.
3. Sélectionner ou créer un groupe de produits dans *"Produits"*.
4. Sélectionner le type d'unité dans *"Unités de mesure"*.
5. Sélectionner l'unité dans laquelle le produit est épandu dans *"Représentation de la valeur de mesure"*.

REMARQUE

Les champs *"Unités de mesure"* et *"Représentation de la valeur de mesure"* doivent être remplis.

6. Dans *"Type"*, sélectionner *"Produit unique"*.
7. Confirmer avec .

5.4 Enregistrement d'un mélange

CMS-T-007029-A.1

Lorsque plusieurs produits ont été pris dans la liste des produits utilisés, ces produits peuvent être enregistrés ensemble en tant que mélange.

1. sélectionner .

2. Saisir le nom du mélange avec *"Nom"*.
3. Sélectionner ou créer un groupe de produits dans *"Produits"*.
4. Sélectionner l'unité dans laquelle le produit est épandu dans *"Représentation de la valeur de mesure"*.
5. Sélectionner le type d'unité dans *"Unités de mesure"*.

REMARQUE

Les champs *"Unités de mesure"* et *"Représentation de la valeur de mesure"* doivent être remplis.

6. Sous *"Type"*, sélectionner *"Mélange temporaire"*.
7. *Pour adapter les produits du mélange,* Sélectionner les *"Composants du mélange"*.
8. Confirmer avec .

5.5 Ajout d'un mélange

CMS-T-007014-A.1

Les mélanges créés peuvent être ajoutés à la liste des produits utilisés.

1. sélectionner .

2. Sélectionner le mélange dans la liste.

REMARQUE

Les mélanges font partie des données de base. Pour plus d'informations sur la modification des données de base, voir page 114

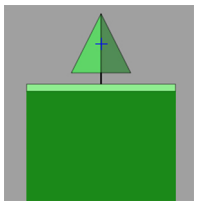
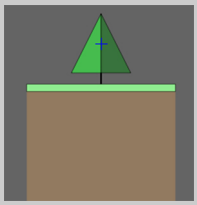
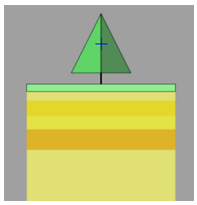
3. Confirmer avec .

6 Sélection de la carte de recouvrement

CMS-T-000559-B.1

La carte de recouvrement désigne la surface traitée qui peut être marquée sur la carte avec différentes couleurs.

Les réglages suivants sont disponibles :

Carte de recouvrement	Description	Illustration
Recouvrement	Réglage standard. La surface traitée est représentée en vert.	
Qualité GPS	En fonction de la qualité GPS, la surface traitée est représentée dans un ton d'orange. Avec ce réglage, une échelle s'affiche sur la carte ; .	
Carte d'application ou nom de la cible de contrôle de l'outil	Pour ce réglage, le contrôle variable du débit (VRC) doit être configuré ; voir page . Le recouvrement dépend des valeurs définies précédemment représentées de différentes couleurs. On utilise comme nom pour cette carte de recouvrement, la cible de contrôle de l'outil. Avec ce réglage, une échelle s'affiche sur la carte ; .	

1. Ouvrir le menu *"Niveaux de carte"* avec .

2. Dans *"Carte de recouvrement"*, sélectionner avec les flèches la carte de recouvrement souhaitée

   ou

   pour appeler une liste de sélection,
   taper sur le bouton entre les flèches.

3. Confirmer la sélection avec .

➡ La carte de recouvrement sélectionnée s'affiche.

7

Sélection de la carte VRC

CMS-T-000820-A.1

Avec la carte VRC, le débit défini précédemment qui doit être épandu dans le champ s'affiche.

1. Ouvrir le menu *"Niveaux de carte"* avec .

2. Sélectionner dans *"Carte VRC"* l'élément de contrôle de l'outil à l'aide des flèches.

   ou

   pour appeler une liste de sélection,
   taper sur le bouton entre les flèches.

3. Confirmer la sélection avec .

➡ La carte VRC sélectionnée s'affiche.

8 Configuration de l'échelle de recouvrement

CMS-T-00000465-A.1

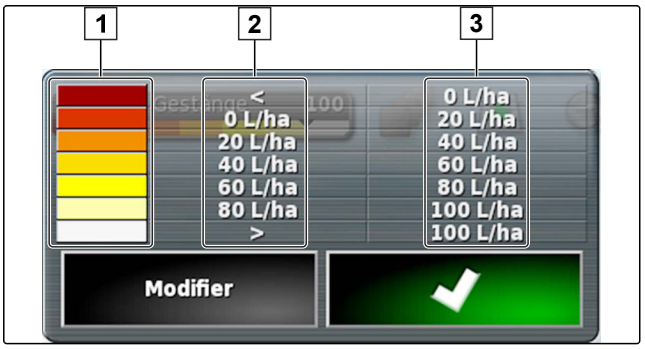
8.1 Configurer manuellement l'échelle de recouvrement

CMS-T-00000466-A.1

Les réglages suivant peuvent être effectués pour les échelles de recouvrement :

- Régler les zones de débit qui doivent s'afficher sur la carte
- Fixer le nombre de zones de débit
- Fixer les couleurs pour les zones de débit
- Fixer la transparence du recouvrement affiché

1. Ouvrir la vue d'ensemble de l'échelle de recouvrement avec
.



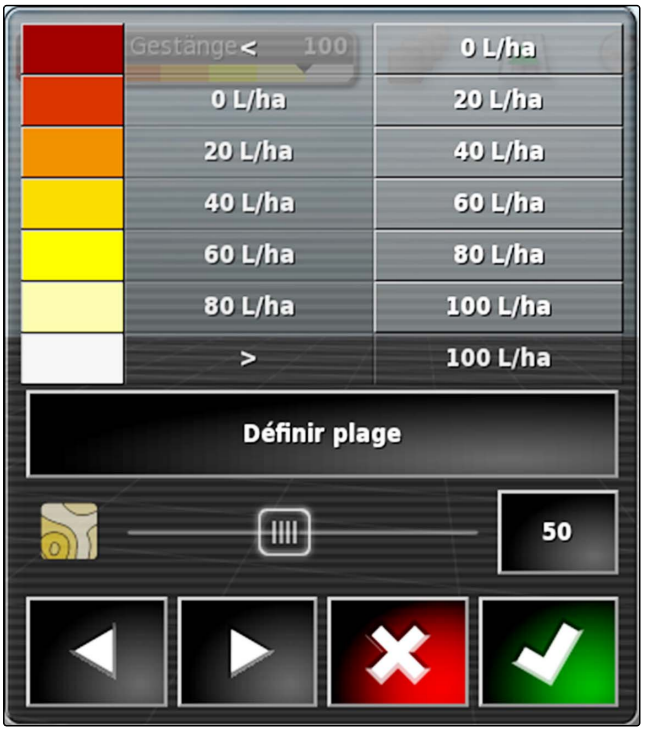
1 Couleur du débit

2 Valeur minimale à partir de laquelle le débit s'affiche dans la couleur correspondante.

3 Valeur maximale à laquelle le débit s'affiche dans la couleur correspondante.

2. Ouvrir les réglages de l'échelle de recouvrement avec *"Éditer"*.

3. Taper sur *"Définir plage"*.



4. Sélectionner *"Valeur minimale"* pour définir la valeur la plus basse de l'échelle.

5. Sélectionner *"Valeur maximale"* pour définir la valeur la plus haute de l'échelle.

6. Sélectionner *"Nombre de zones"* pour définir le nombre de zones de couleur affichées.

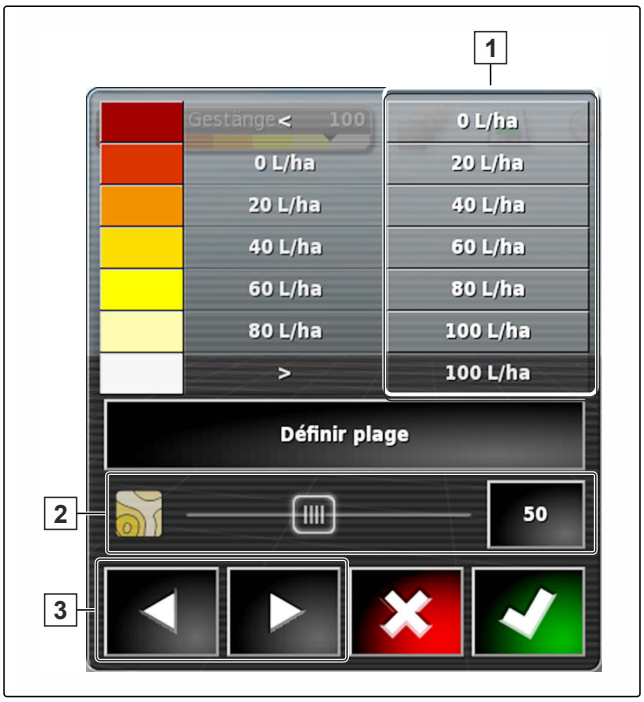
7. Confirmer les saisies avec .

8. Déterminer dans 1 les valeurs maximales auxquelles le débit s'affiche dans la couleur correspondante.

9. Régler dans 2 la transparence du recouvrement.

10. Sélectionner dans 3 les couleurs du recouvrement.

11. Confirmer les réglages avec .



8.2 Déterminer les zones de débit à l'aide du débit

CMS-T-001631-A.1

La valeur minimale et la valeur maximale de l'échelle du débit peuvent être définie à l'aide de la quantité déjà épandue.

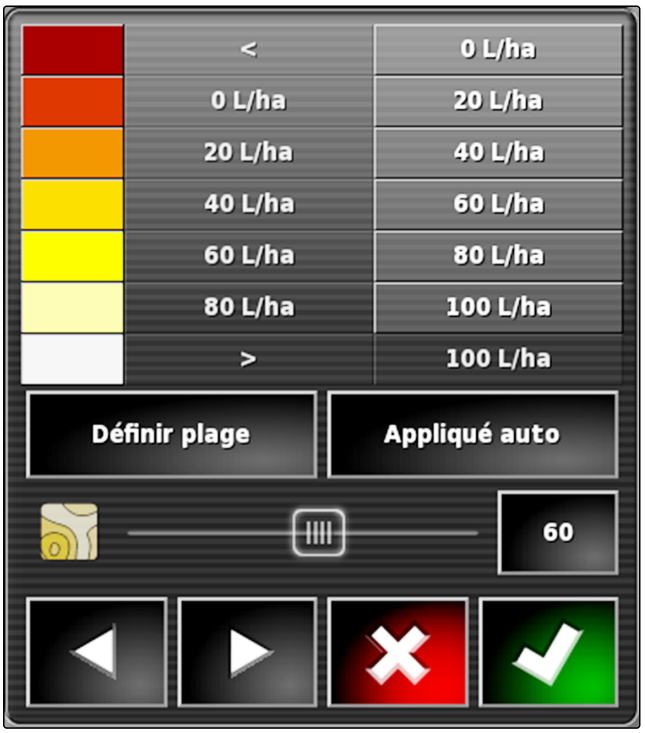
CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Une partie du champ doit déjà être traité

1. Ouvrir la vue d'ensemble de l'échelle de recouvrement avec .

2. Ouvrir les réglages de l'échelle de recouvrement avec *"Éditer"*.

3. Adapter les zones de l'échelle à la quantité déjà épandue avec *"auto épandu"*.



Gestion des données de base

R

CMS-T-00000467-A.1

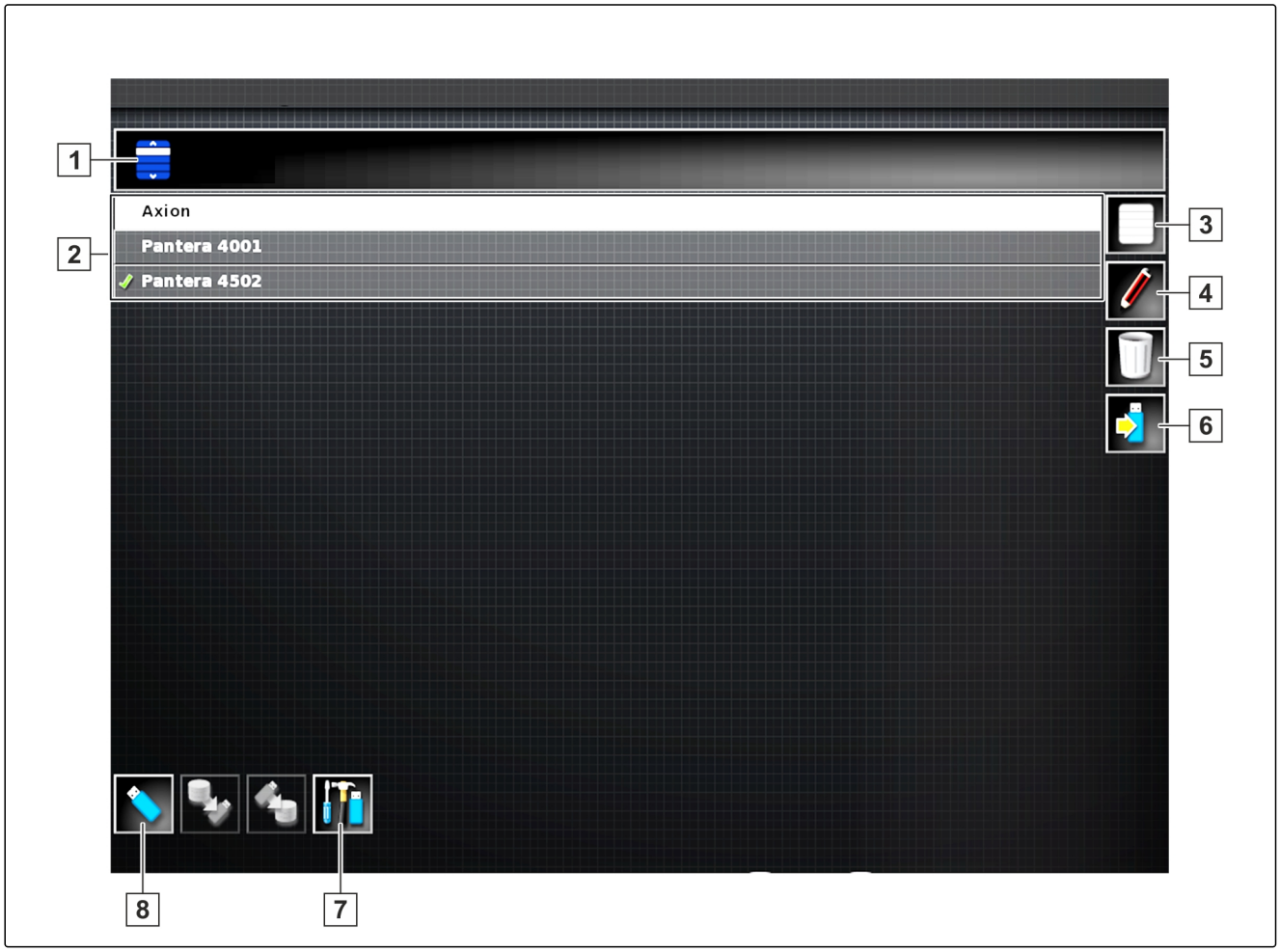
1 Utilisation du gestionnaire de données de base

CMS-T-001472-A.1

Les données de stock créées peuvent être gérées dans le gestionnaire de données de stock.

Le bouton du gestionnaire de données de stock se trouve dans la barre de fonctions du menu de service.

- ▶ Taper dans le menu des fonctions sur .
- ➡ Le gestionnaire des données de base s'ouvre.



Vue d'ensemble du gestionnaire des données de base

1 Sélectionner la catégorie : ouvre la liste de sélection des catégories du gestionnaire des données de base.

2 Données de base : les données de base existantes de la catégorie sélectionnée.

3 Sélectionner toutes les données de base affichées.

4 Renommer les données de base sélectionnées.

5 Supprimer les données de base sélectionnées.

6 Exporter les données de base sélectionnées sur une clé USB.

7 Exporter le rapport de diagnostic sur une clé USB. Les rapports de diagnostic servent à l'élimination des erreurs pour le personnel formé à cet effet.

8 Afficher les données de base de la clé USB. Quand les données de la clé USB s'affichent, la couleur de fond est bleue.

2

Exportation de la sauvegarde des données de la tâche

CMS-T-007033-B.1

Lorsque des données de mission doivent être exportées sur une clé USB, la sauvegarde des données de la mission est enregistrée en même temps sur l'AmaPad. Si les données de la tâche exportées sont perdues, ces sauvegardes données de tâche peuvent être réexportées.

CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Données de la tâche exportées ; voir page
- ✓ Clé USB insérée

1. Dans le gestionnaire de stock, sélectionner *"Sauvegarde des données de la tâche"* sous *"Catégorie"*.

2. sélectionner .

Utiliser les pages d'accueil globales

S

CMS-T-00000594-A.1

1 Enregistrer la page d'accueil globale

CMS-T-000755-B.1

La représentation du menu de service peut être enregistrée avec le bouton multifonctionnel pour pouvoir l'appeler ultérieurement. Cela facilite l'utilisation car les éléments configurés ne doivent pas être appelés un par un quand ils doivent être supprimés.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Activer la fonction dans le menu setup ; voir page 40

1. Configurer les éléments dans le menu de service selon ses souhaits.
2. Appuyer pendant 2 secondes sur le bouton multifonctionnel.
3. Taper sur *"Enregistrer la page d'accueil"*.
4. Saisir le nom

➡ La page d'accueil globale est enregistrée.

2 Gestion des pages d'accueil globales

CMS-T-000757-B.1

1. Appuyer pendant 2 secondes sur le bouton multifonctionnel.
2. Taper à la page d'accueil souhaitée sur .
3. Activer la page d'accueil sélectionnée

   ou

désactiver

ou

supprimer.

REMARQUE

Les pages d'accueil désactivées ne peuvent pas être sélectionnées.

3

Sélection des pages d'accueil globales

CMS-T-000753-B.1

REMARQUE

La méthode de sélection peut être définie dans le menu setup ; voir page 40.

En fonction du réglage dans le menu setup :

► Taper sur le bouton multifonctionnel jusqu'à ce que la page d'accueil souhaitée apparaisse

ou

Sélectionner la page d'accueil souhaitée dans le menu.

Créer une capture d'écran

CMS-T-000802-B.1

Une image de l'interface graphique actuelle est enregistrée sur la clé USB à l'aide du bouton multifonctionnel.

CONDITIONS PRÉALABLES

✓ Activer la fonction dans le menu setup ; voir page 40

1. Insérer la clé USB dans l'AmaPad.

2. Taper sur le bouton multifonctionnel 1.

➡ Le fond de l'interface graphique devient gris pendant un court instant.

➡ La capture d'écran est enregistrée sur la clé USB dans le dossier *"Captures d'écran"*.

Éliminer les erreurs

U

CMS-T-00000470-B.1

1

Attribuer les codes d'erreur

CMS-T-00000468-B.1

Les messages d'erreur ont un code d'erreur. À l'aide des codes d'erreur, il est possible de trouver les causes et les remèdes pour éliminer l'erreur.

► Relever le remède du code d'erreur dans le tableau.

Code d'erreur	Erreur	Mesure
U1052	Mauvais microprogramme pour le sous-système de direction.	Actualiser le microprogramme ; voir page 58.
U1054	Sous-sytème de direction en mode d'erreur.	Éteindre l'appareil de commande de direction et le remettre en marche.
U1055	L'appareil de commande de direction exige une réinitialisation.	Éteindre l'appareil de commande de direction et arrêter le véhicule. Attendre 20 secondes. Remettre en marche l'appareil de commande de direction et le véhicule.
U1056	Appareil de commande de direction mal configuré.	Refaire l'étalonnage du capteur d'angle de roue ; voir page 165
U1061	Réglages des paramètres du véhicule dans le sous-système de direction introuvables.	Sélectionner à nouveau le bon véhicule ; voir page 80
U106 2	L'angle d'orientation doit être étalonné.	Étalonner l'angle d'orientation ; voir page 165
U1065	Le capteur d'angle de braquage doit être étalonné.	Vérifier la géométrie du véhicule ; étalonner à nouveau le capteur d'angle de roue; voir page 165.
U106 6	La boussole doit être étalonnée.	Étalonner la boussole ; voir page 165
U1067	Nouveau véhicule ou nouvel appareil de commande de direction a été détecté.	Étalonner à nouveau la boussole ; voir page 165.

Code d'erreur	Erreur	Mesure
U1068	Le profil du véhicule ne correspond pas aux réglages du sous-système de direction.	Vérifier que le sous-système de direction est activé. Sélectionner à nouveau le véhicule ; voir page 80. Sélectionner une nouvelle fois l'appareil de commande de direction ; voir page 83.
U1069	Capteur d'angle de braquage du sous-système de direction n'est pas configuré.	Avertir le concessionnaire.
U1071	La puissance moyenne absorbée du AES-25 dépasse la limite de puissance.	Vérifier si la charge sur le moteur AES-25 est trop élevée (colonne de levage dure, coussinets ou paliers usés). Avertir le concessionnaire.
U1072	Température du AES-25 dépasse la valeur limite de la température.	Éteindre l'AES-25 et laisser refroidir. Si le problème persiste, avertir le concessionnaire.
U1074	L'appareil de commande de direction AES-25 n'a pas été initialisé.	Tourner le volant à la main d'un quart de tour.
U1075 - U1078	Perturbations de la réception ou de l'émission du signal CAN.	Vérifier tous les raccords et connexions. Éteindre puis rallumer la box de connexion. Si le problème persiste, avertir le concessionnaire.
U1079	Capteur l'angle de braquage pas raccordé.	Vérifier les connexions. Remplacer le cas échéant le capteur défectueux. Si le problème persiste, avertir le concessionnaire.
U1080	Court-circuit sur le capteur d'angle de braquage.	Avertir le concessionnaire. Le capteur doit probablement être remplacé.
U1082	Le système de fichier CompactFlash a moins de 1% de mémoire libre.	Vérifier la capacité de la mémoire dans la miniature ; voir page 221. Le cas échéant, supprimer des données dans le gestionnaire de données de base ou les exporter ; voir page 211.
U3001	Échec du transfert de données.	Essayer une nouvelle fois l'importation ou l'exportation.
U4001	Erreur lors de l'initialisation de la ligne de voie.	Créer une nouvelle fois la ligne de voie ; voir page .
U4006	Aucun étalonnage valable du système disponible.	Étalonner la direction ; voir page 165.

Code d'erreur	Erreur	Mesure
U5001	Le système de direction n'a pas été reconnu.	Vérifier que le sous-système de direction est activé. Vérifier que l'interrupteur de blocage pour la conduite sur route est désactivé. Vérifier que le bon appareil de commande de direction est sélectionné ; voir page 83.
U5002	L'outil et la ligne de voie ne sont pas définis.	Sélectionner une nouvel fois le bon outil, voir page 91. Vérifier que le bon champ a été ajouté à la mission ; Sélectionner une nouvelle fois la bonne mission ; voir page . Créer une nouvelle ligne de voie ; voir page
U5003	La commande de direction n'a pas pu être activée en raison du blocage de la commande de direction.	Désactiver l'interrupteur de blocage pour la conduite sur route.
U5004	Aucun outil défini.	Sélectionner le bon outil ; voir page 91 :
U5007	Inter-rang (largeur de travail moins le chevauchement de l'outil) est trop faible.	Réduire le degré de chevauchement de la commande automatique des tronçons ; voir page 181 :
U6904	Seulement un appareil de commande de direction, mais type de véhicule est une direction articulée.	Vérifier la configuration du véhicule ; voir page 76.
U6905	Type de machine inconnu.	Vérifier la configuration du véhicule ; voir page 76.
U8505	Pas d'étalonnage d'usine	Étalonner la direction ; voir page 165.
TC8	Capteur d'inertie et modem ne sont pas alimenté en tension 12 V.	Vérifier tous les raccords et connexions.

2

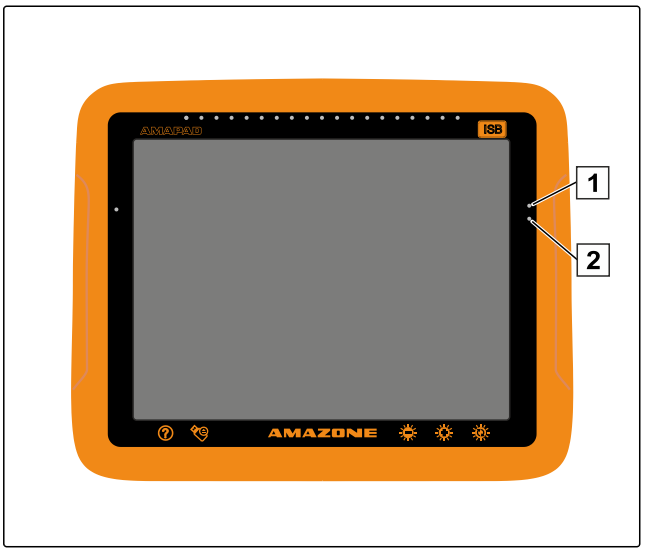
Analyser l'affichage LED

CMS-T-00000469-A.1

Il est possible de lire l'état de la batterie et de l'alimentation électrique à l'aide des LED se trouvant sur la face avant de l'AmaPad. Les significations des différentes combinaisons de couleurs sont expliquées dans le tableau suivant.

1 État de la batterie

2 Alimentation en courant



▶ Consulter dans le tableau l'état de la batterie et de l'alimentation électrique à l'aide des LED.

LED état de la batterie 1	LED alimentation électrique 2	Explication
vert allumé	vert allumé	État normal, batterie chargée, alimentation électrique en ordre.
vert allumé	jaune allumé	Batterie chargée, alimentation électrique faible.
vert allumé	rouge allumé	Batterie ne se charge pas, alimentation électrique faible ou inexistante
jaune allumé	rouge allumé	Batterie presque vide, alimentation électrique faible ou inexistante.
rouge allumé	rouge allumé	Batterie vide, alimentation électrique faible ou inexistante.
rouge clignotant	arrêt	Microprograme de la gestion de l'énergie pas installé.
vert/bleu clignotant	vert allumé	Batterie est chargée, alimentation électrique en ordre.
vert/bleu clignotant	jaune allumé	Batterie est chargée, alimentation électrique faible.
vert/bleu clignotant	rouge allumé	Batterie est chargée, alimentation électrique très faible.
jaune/bleu clignotant	vert allumé	Batterie presque vide et est en chargement, alimentation électrique en ordre.
jaune/bleu clignotant	jaune allumé	Batterie presque vide et en chargement, alimentation électrique faible.
jaune/bleu clignotant	rouge allumé	Batterie presque vide et en chargement, alimentation électrique très faible.

LED état de la batterie 1	LED alimentation électrique 2	Explication
rouge/bleu clignotant	vert allumé	Batterie vide et en chargement, alimentation électrique en ordre.
rouge/bleu clignotant	jaune allumé	Batterie vide et en chargement, alimentation électrique faible.
rouge/bleu clignotant	rouge allumé	Batterie vide et en chargement, alimentation électrique très faible.

3 Appel du diagnostic système

CMS-T-000844-B.1

Dans le menu de fonctions se trouve une miniature qui renseigne sur les propriétés système de l'AmaPad.

► Taper dans le menu des fonctions sur .

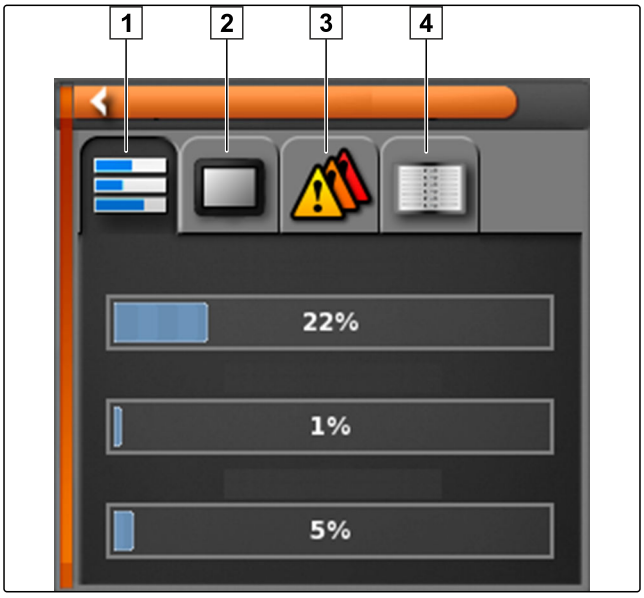
➡ La miniature s'ouvre.

1 Capacité de la mémoire

2 Diagnostic des consoles

3 Codes de défauts

4 Protocole : dans ce registre, on peut charger un fichier de configuration depuis une clé USB avec le bouton *"fichier de configuration"*.



4 Déterminer la version logicielle

CMS-T-003910-A.1

Dans le menu de fonctions se trouve une miniature qui renseigne sur la version logicielle installée.

► Taper dans le menu des fonctions sur .

➡ La miniature avec les informations logicielles s'ouvre.

GLOSSAIRE

A

Attribut

Dans un fichier shape, différentes valeurs peuvent être enregistrées dans des colonnes d'un tableau. Ces colonne de tableau sont désignées comme attributs et peuvent être sélectionnées séparément. Il est possible, par exemple, d'enregistrer différents débits pour un produit dans un fichier shape.

Angle d'orientation

Décrit la position du récepteur lors du montage.

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.

Cible de commande

On désigne comme cible de commande 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.

D

Débit en bauds

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

Données de stock

Les données de stock suivantes sont gérées dans le gestionnaire de stock.

Les données suivantes font partie des données de stock :

- Données du véhicule
- Données de l'outil
- Lignes de guidage
- Projets de protection des eaux
- Fichiers d'ID géo
- Sauvegardes des données de tâche

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 l'AmaPad ne correspond plus à la position réelle du véhicule.

Données de base

Les données suivantes font partie des données de base :

- Données du client
- Données de l'exploitation agricole
- Données opérateur
- Données de parcelles
- Données sur le produit
- Données sur les cultures
- Modèles de commentaire
- Mesures

E

ECU

ECU désigne le bloc de commande de la machine qui est installé dans la machine. À l'aide de consoles 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 formes les 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.

L

Ligne de limite

Ligne virtuelle sur la carte de l'AmaPad. Avec la limite, on désigne une zone qui peut ensuite être définie comme zone de travail ou comme raccord.

M

Microprogramme

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

MSAS

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

R

RTK

Système payant pour la correction des données satellites.

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 représenté sur l'AmaPad.

INDEX DES MOTS-CLÉS

A

Actualiser le microprogramme
Récepteur GPS *58*

Aide
Activation du mode d'assistant de tâche *51*
Démarrage rapide *53*
Dénominations des boutons *14*

Alarme
Fin de ligne *69*

Appareil de travail
créer *89*
Détection automatique *87*
sélectionner *91*
supprimer *211*

Appeler les informations de mission 124

Assistants 19

B

Barre lumineuse
Contrôler l'écart par rapport à la voie *155*

Bloquer les menus pour l'utilisateur 47

boîtier de commande 180

Bouton multifonctionnel
configurer *40*

Boutons de base 10

Boutons
Modifier la taille *42*

Branchements 67

C

Carte d'application 204

Carte
agrandir *105*
Configuration de l'échelle *207*
déplacer *43, 105*
Modification de la perspective *105*
réduire *105*
Sélectionner les niveaux *106*

Carte de recouvrement
sélectionner *204*

Centrage du véhicule 27

Champ
créer *127*

Champs
afficher ou masquer *106*

Clic des boutons 37

Commande de la machine
voir ECU *93*

Commande par utilisateur 47

Commutateurs virtuels de tronçons 27

Commutation des tronçons
automatique *181*
manuel *179*

Conditions d'utilisation 11

Conduite automatique
Activation de la fenêtre d'état *41*
Appeler l'état *166*
Bouton *21*
Configuration de la fenêtre d'état *41*
Étalonner la direction *165*
éteindre *171*
mettre en marche *170*

Configuration de la tournière 136

Configurer le démarrage rapide 53

Configurer le signal de correction 61

Confirmation de la sélection 27

Contrôle du débit 190

Contrôle variable de la quantité
afficher sur la carte *205, 206*
Carte d'application *190*

Création des lignes de voie circulaires 152

Création des lignes de voie ondulées 150

Création des lignes ondulées adaptatives 153

Créer les lignes de voie A-B 147

Créer une capture d'écran 40, 216

Créer un profil d'appareil de travail 87

D

Débit variable
afficher ... *204*

Décalage de la carte
activer ... *43*

Définition du temps de travail ... 125

Démarrage rapide ... 172

Démarrer l'épandage
voir Démarrage d'une tâche ... *114*

Déplacer les lignes de guidage sur la position du véhicule ... 162

Dérive GPS
corriger ... *158*
corriger avec le point de repère ... *159*
Options ... *158*
placer un point de repère ... *142*

Données de l'outil
copier ... *92*
importer ... *91*

Données de missions
exporter ... *119*
importer ... *117*

Données du véhicule
copier ... *82*
importer ... *81*

Données GPS
dans le tableau de bord ... *29*

Droits d'accès de l'utilisateur
modifier ... *46*
sécuriser avec mot de passe ... *46*

E

Ecran
étalonner ... *38*
Sensibilité ... *39*

ECU
Mise à jour des réglages ... *94*
paramétrer ... *93*

Enregistrement de la zone de raccord
interrompre ... *45*

Enregistrement des lignes de limite
interrompre ... *45, 45*

Entrées ... 67

F

Fichier des données de mission ... 117

Fichier OAF
charger ... *60*

Fichier shape
pour ligne de limite ... *131*

Fin de ligne
Émettre alarme ... *69*

Fixer le niveau d'accès de l'utilisateur ... 47

G

Gestion des données de base ... 211

GPS
Appeler les informations ... *163*
Configurer sortie ... *66*
Entrée ... *67*
Sélection de la source des corrections ... *61*
Simulation de la vitesse ... *100*
Sortie ... *67*

Graduation
configurer ... *207*

Grille coordonnées ... 106

I

ISOBUS
Détection de l'outil ... *87*
ECU reconnu ... *87*

L

Langue
modifier ... *11*

LED
Alimentation en courant ... *10*
Barre lumineuse ... *10*
État de la batterie ... *10*

Ligne de limite
créer ... *128*
créer à partir du recouvrement ... *132*
créer avec fichier shape ... *131*
définir ... *134*
enregistrer ... *128*
Interrompre l'enregistrement ... *130*
supprimer une par une ... *134*

Lignes de guidage
corriger ... *161*
déplacement pas à pas ... *161*
enregistrer ... *163*

pour décaler de la longueur indiquée ... *162*
réutilisation ... *154*
supprimer ... *211*

Lignes de limite
supprimer ... *140*

Limite de champ
créer ... *128*
créer à partir du recouvrement ... *132*
créer avec fichier shape ... *131*
définir ... *134*
enregistrer ... *128*
Interrompre l'enregistrement ... *130*
supprimer une par une ... *134*

Limites de champ
supprimer ... *140*

Luminosité
Mode ... *15*
régler ... *15*

M

Marche arrière
Détection automatique ... *50, 178*

Menu de service
Aperçu ... *21*

Menu des fonctions ... 21

Menu mission ... *27*

Menu Setup
Utilisation de base ... *31*

Message d'avertissement
après le démarrage ... *11*
Général ... *17*
Terminal universel ... *17*

Miniature
agrandir ... *102*
fermer ... *103*
ouvrir ... *102*

Mise à jour ... 75

Mise à jour du logiciel ... 75

Mode carte
Aperçu ... *27*
appeler ... *104*

Mode région multifonctions ... 40

Modification de la langue ... 32

Modification de la virgule décimale ... 33, 33

Modification du volume ... 36

N

Niveaux cartes
configurer ... *27*

Notice d'utilisation
Conventions utilisées ... *5*
Documents afférents ... *5*
Importance ... *5*

Numéro de ligne
afficher ou masquer ... *106*

Numéro du UT
définir ... *71*

Numéro TC
définir ... *73*

P

Page d'accueil globale ... 40

Perspective
modifier ... *105*

Point de repère
définir ... *144*
personnalisé ... *141, 141*
pour correction de la dérivation GPS ... *142*
pour zones de danger ... *140, 140*

Points de repère
afficher ou masquer ... *106*
configurer ... *70*

R

Récepteur GPS
Actualiser le microprogramme ... *58*
Mode batterie ... *59*
Réglage du débit en bauds ... *60*
sélectionner ... *57*

Reconnaissance automatique de la marche arrière
Bouton ... *21*

Recouvrement
Modifier la couleur ... *44*
voir « Sélectionner la carte de recouvrement » ... *204*

Réglage des accès rapides
dans le terminal universel ... *175*

Réglage des boutons supplémentaires
dans le terminal universel ... *175*

Réglage des raccourcis
dans le terminal universel ... *175*

Réglage du chevauchement ... 94

Régler les fonctions AUX-N
dans le terminal universel ... *175*

S

Sauvegarde ... 211

Sauvegarde de données ... 211

Sauvegarde des données de la tâche ... 211

Signal
de l'interrupteur général ... *99*
des tronçons ... *99*
pour réservoir ... *99*

Simulation de la vitesse ... 100

Son de l'alarme ... 37

Surface traitée
afficher ... *204*
Modifier la couleur ... *44*

Symbole du véhicule
centrage ... *27, 105*

T

Tableau de bord
Contrôler l'écart par rapport à la voie ... *156*
Données GPS ... *29*

Tâche
Appeler les informations ... *124*
créer ... *116*
démarrer ... *114*
interrompre ... *114*
sélectionner ... *120*
supprimer ... *123*

Tâches
filtrer ... *121*
trier ... *122*

Task Controller
Définition du numéro ... *73*

TASKDATA.XML ... 117

Terminal universel
Définition du numéro ... *71*
Effacer le Pool-Cache ... *72*
utiliser ... *172*

Transfert de fichier système 150 ... 41

U

Utiliser le gestionnaire de données de base ... 211

Utiliser une carte d'application ... 190

UT
utiliser ... *172*

V

Véhicule
Fixer la géométrie ... *78*
sélectionner ... *80*
supprimer ... *211*

Vitesse ... 100

Vitesse de travail
Limite inférieure ... *98*

VRC
Sélectionner la carte ... *206*
voir aussi contrôle variable du débit ... *190*

Z

Zone de raccord
créer ... *128*
définir ... *134*

Zone de travail
définir ... *134*

Zone limite
définir ... *134*

Zoom ... 105

É

Échelle de la quantité épandue ... 27

Échelle de recouvrement
configurer ... *207*

Écran tactile
étalonner ... *38*
Sensibilité ... *39*

Élément de commande AUX
Confirmer l'attribution ... *173*

État de la direction
appeler ... *166*

État des tronçons ... 180

AMAZONEN-WERKE
H. DREYER GmbH und Co. KG
Postfach 51
D-49202 Hasbergen-Gaste
Germany

Telefon +49 (0) 5405 501-0
E-Mail amazone@amazone.de
Internet www.amazone.de