



MANUEL DE L'UTILISATEUR

Trimble® CFX-750™ Display

Version 6.0
Révision B
Août 2014

Agriculture Business Area

Trimble Navigation Limited
Trimble Agriculture Division
10368 Westmoor Drive
Westminster, CO 80021
USA
trimble_support@trimble.com
www.trimble.com

Copyright and Trademarks

© 2014 Trimble Navigation Limited. All rights reserved.
Trimble, the Globe & Triangle logo, EZ-Boom, EZ-Pilot, EZ-Steer, Farm Works Software, T2, and Tru Count Air Clutch are trademarks of Trimble Navigation Limited, registered in the United States and in other countries.

Autopilot, AutoSense, CenterPoint, CFX-750, Connected Farm, EZ-Remote, Field-IQ, FM-750, FreeForm, LiquiBlock, RangePoint, Rawson, RTX, T3, VRS, VRS Now, and xFill are trademarks of Trimble Navigation Limited.

For STL support, the software uses the Moscow Center for SPARC Technology adaptation of the SGI Standard Template Library. Copyright © 1994 Hewlett-Packard Company, Copyright © 1996, 97 Silicon Graphics Computer Systems, Inc., Copyright © 1997 Moscow Center for SPARC Technology.

Portions Copyright © 2009 Nokia Corporation and/or its subsidiary(-ies). Portions Copyright © 2003, Bitstream Inc.

All other trademarks are the property of their respective owners.

Release Notice

This is the Août 2014 release (Revision B) of the CFX-750 display documentation. It applies to version 6.0 of the display software.

Legal Notices

The following limited warranties give you specific legal rights. You may have others, which vary from state/jurisdiction to state/jurisdiction.

Product Limited Warranty

Trimble warrants that this Trimble product and its internal components (the "Product") shall be free from defects in materials and workmanship and will substantially conform to Trimble's applicable published specifications for the Product for a period of one (1) year, starting from the earlier of (i) the date of installation, or (ii) six (6) months from the date of original Product shipment from Trimble. This warranty applies only to the Product if installed by Trimble or a dealer authorized by Trimble to perform Product installation services.

Software Components

All Product software components (sometimes hereinafter also referred to as "Software") are licensed solely for use as an integral part of the Product and are not sold. Any software accompanied by a separate end user license agreement ("EULA") shall be governed by the terms, conditions, restrictions and limited warranty terms of such EULA notwithstanding the preceding paragraph.

During the limited warranty period you will be entitled to receive such Fixes to the Product software that Trimble releases and makes commercially available and for which it does not charge separately, subject to the procedures for delivery to purchasers of Trimble products generally. If you have purchased the Product from an authorized Trimble dealer rather than from Trimble directly, Trimble may, at its option, forward the software Fix to the Trimble dealer for final distribution to you. Minor Updates, Major Upgrades, new products, or substantially new software releases, as identified by Trimble, are expressly excluded from this update process and limited warranty. Receipt of software Fixes or other enhancements shall not serve to extend the limited warranty period.

For purposes of this warranty the following definitions shall apply: (1) "Fix(es)" means an error correction or other update created to fix a previous software version that does not substantially conform to its Trimble specifications; (2) "Minor Update" occurs when enhancements are made to current features in a software program; and (3) "Major Upgrade" occurs when significant new features are added to software, or when a new product containing new features replaces the further development of a current product line. Trimble reserves the right to determine, in its sole discretion, what constitutes a Fix, Minor Update, or Major Upgrade.

This Trimble software contains Qt 4.5 libraries licensed under the GNU Lesser General Public License (LGPL). The source is available from

<http://qt.nokia.com/downloads>. A copy of the LGPL license is included in the appendices of this manual, and at ftp://ftp.trimble.com/pub/open_source/FmX. This software includes the DejaVu fonts, which are licensed under the Bitstream Vera license, terms available at <http://dejavufonts.org/wiki/index.php?title=License> and <http://www.gnome.org/fonts/>.

GNU LESSER GENERAL PUBLIC LICENSE

Version 2.1, February 1999

Copyright © 1991, 1999 Free Software Foundation, Inc.
51 Franklin Street, Fifth Floor, Boston, MA 02110-1301
USA

Everyone is permitted to copy and distribute verbatim copies of this license document, but changing it is not allowed. [This is the first released version of the Lesser GPL. It also counts as the successor of the GNU Library Public License, version 2, hence the version number 2.1.]

Preamble

The licenses for most software are designed to take away your freedom to share and change it. By contrast, the GNU General Public Licenses are intended to guarantee your freedom to share and change free software to make sure the software is free for all its users.

This license, the Lesser General Public License, applies to some specially designated software packages—typically libraries—of the Free Software Foundation and other authors who decide to use it. You can use it too, but we suggest you first think carefully about whether this license or the ordinary General Public License is the better strategy to use in any particular case, based on the explanations below.

When we speak of free software, we are referring to freedom of use, not price. Our General Public Licenses are designed to make sure that you have the freedom to distribute copies of free software (and charge for this service if you wish); that you receive source code or can get it if you want it; that you can change the software and use pieces of it in new free programs; and that you are informed that you can do these things. To protect your rights, we need to make restrictions that forbid distributors to deny you these rights or to ask you to surrender these rights. These restrictions translate to certain responsibilities for you if you distribute copies of the library or if you modify it.

For example, if you distribute copies of the library, whether gratis or for a fee, you must give the recipients all the rights that we gave you. You must make sure that they, too, receive or can get the source code. If you link other code with the library, you must provide complete object files to the recipients, so that they can relink them with the library after making changes to the library and recompiling it. And you must show them these terms so they know their rights.

We protect your rights with a two-step method: (1) we copyright the library, and (2) we offer you this license, which gives you legal permission to copy, distribute and/or modify the library.

To protect each distributor, we want to make it very clear that there is no warranty for the free library. Also, if the library is modified by someone else and passed on, the recipients should know that what they have is not the original version, so that the original author's reputation will not be affected by problems that might be introduced by others. Finally, software patents pose a constant threat to the existence of any free program. We wish to make sure that a company cannot effectively restrict the users of a free program by obtaining a restrictive license from a patent holder. Therefore, we insist that any patent license obtained for a version of the library must be consistent with the full freedom of use specified in this license.

Most GNU software, including some libraries, is covered by the ordinary GNU General Public License. This license, the GNU Lesser General Public License, applies to certain designated libraries, and is quite different from the ordinary General Public License. We use this license for certain libraries in order to permit linking those libraries into non-free programs. When a program is linked with a library, whether statically or using a shared library, the combination of the two is legally speaking a combined work, a derivative of the original library. The ordinary General Public License therefore permits such linking only if the entire combination fits its criteria of freedom. The Lesser General Public License permits more lax criteria for linking other code with the library.

We call this license the "Lesser" General Public License because it does less to protect the user's freedom than the ordinary General Public License. It also provides other free software developers less of an advantage over competing non-free programs. These disadvantages are the reason we use the ordinary General Public License for many libraries. However, the Lesser license provides advantages in certain special circumstances.

For example, on rare occasions, there may be a special need to encourage the widest possible use of a certain library, so that it becomes a de-facto standard. To achieve this, non-free programs must be allowed to use the library. A more frequent case is that a free library does the same job as widely used non-free libraries. In this case, there is little to gain by limiting the free library to free software only, so we use the Lesser General Public License.

In other cases, permission to use a particular library in nonfree programs enables a greater number of people to use a large body of free software. For example, permission to use the GNU C Library in non-free programs enables many more people to use the whole GNU operating system, as well as its variant, the GNU/Linux operating system.

Although the Lesser General Public License is less protective of the users' freedom, it does ensure that the user of a program that is linked with the Library has the freedom and the wherewithal to run that program using a modified version of the Library.

The precise terms and conditions for copying, distribution and modification follow. Pay close attention to the difference between a "work based on the library" and a "work that uses the library". The former contains code derived from the library, whereas the latter must be combined with the library in order to run.

GNU LESSER GENERAL PUBLIC LICENSE TERMS AND CONDITIONS FOR COPYING, DISTRIBUTION AND MODIFICATION

0. This License Agreement applies to any software library or other program which contains a notice placed by the copyright holder or other authorized party saying it may be distributed under the terms of this Lesser General Public License (also called "this License"). Each licensee is addressed as "you".

A "library" means a collection of software functions and/or data prepared so as to be conveniently linked with application programs (which use some of those functions and data) to form executables. The "Library", below, refers to any such software library or work which has been distributed under these terms. A "work based on the Library" means either the Library or any derivative work under copyright law: that is to say, a work containing the Library or a portion of it, either verbatim or with modifications and/or translated straightforwardly into another language. (Hereinafter, translation is included without limitation in the term "modification".)

"Source code" for a work means the preferred form of the work for making modifications to it. For a library, complete source code means all the source code for all modules it contains, plus any associated interfacedefinition files, plus the scripts used to control compilation and installation of the library.

Activities other than copying, distribution and modification are not covered by this License; they are outside its scope. The act of running a program using the Library is not restricted, and output from such a program is covered only if its contents constitute a work based on the Library (independent of the use of the Library in a tool for writing it). Whether that is true depends on what the Library does and what the program that uses the Library does.

1. You may copy and distribute verbatim copies of the Library's complete source code as you receive it, in any medium, provided that you conspicuously and appropriately publish on each copy an appropriate copyright notice and disclaimer of warranty; keep intact all the notices that refer to this License and to the absence of any warranty; and distribute a copy of this License along with the Library.

You may charge a fee for the physical act of transferring a copy, and you may at your option offer warranty protection in exchange for a fee.

2. You may modify your copy or copies of the Library or any portion of it, thus forming a work based on the Library, and copy and distribute such modifications or work under the terms of Section 1 above, provided that you also meet all of these conditions:

- The modified work must itself be a software library.
- You must cause the files modified to carry prominent notices stating that you changed the files and the date of any change.
- You must cause the whole of the work to be licensed at no charge to all third parties under the terms of this License.
- If a facility in the modified Library refers to a function or a table of data to be supplied by an application program that uses the facility, other than as an argument passed when the facility is invoked, then you must make a good faith effort to ensure that, in the event an application does not supply such function or table, the facility still operates, and performs whatever part of its purpose remains meaningful. (For example, a function in a library to compute square roots has a purpose that is entirely well-defined independent of the application.

Therefore, Subsection 2d requires that any application-supplied function or table used by this function must be optional: if the application does not supply it, the square root function must still compute square roots.)

These requirements apply to the modified work as a whole. If identifiable sections of that work are not derived from the Library, and can be reasonably considered independent and separate works in themselves, then this License, and its terms, do not apply to those sections when you distribute them as separate works. But when you distribute the same sections as part of a whole which is a work based on the Library, the distribution of the whole must be on the terms of this License, whose permissions for other licensees extend to the entire whole, and thus to each and every part regardless of who wrote it. Thus, it is not the intent of this section to claim rights or contest your rights to work written entirely by you; rather, the intent is to exercise the right to control the distribution of derivative or collective works based on the Library.

In addition, mere aggregation of another work not based on the Library with the Library (or with a work based on the Library) on a volume of a storage or distribution medium does not bring the other work under the scope of this License.

3. You may opt to apply the terms of the ordinary GNU General Public License instead of this License to a given copy of the Library. To do this, you must alter all the notices that refer to this License, so that they refer to the ordinary GNU General Public License, version 2, instead of to this License. (If a newer version than version 2 of the ordinary GNU General Public License has appeared, then you can specify that version instead if you wish.)

Do not make any other change in these notices. Once this change is made in a given copy, it is irreversible for that copy, so the ordinary GNU General Public License applies to all subsequent copies and derivative works made from that copy. This option is useful when you wish to copy part of the code of the Library into a program that is not a library.

4. You may copy and distribute the Library (or a portion or derivative of it, under Section 2) in object code or executable form under the terms of Sections 1 and 2 above provided that you accompany it with the complete corresponding machine-readable source code, which must be distributed under the terms of Sections 1 and 2 above on a medium customarily used for software interchange.

If distribution of object code is made by offering access to copy from a designated place, then offering equivalent access to copy the source code from the same place satisfies the requirement to distribute the source code, even though third parties are not compelled to copy the source along with the object code.

5. A program that contains no derivative of any portion of the Library, but is designed to work with the Library by being compiled or linked with it, is called a "work that uses the Library". Such a work, in isolation, is not a derivative work of the Library, and therefore falls outside the scope of this License.

However, linking a "work that uses the Library" with the Library creates an executable that is a derivative of the Library (because it contains portions of the Library), rather than a "work that uses the library". The executable is therefore covered by this License.

Section 6 states terms for distribution of such executables. When a "work that uses the Library" uses material from a header file that is part of the Library, the object code for the work may be a derivative work of the Library even though the source code is not. Whether this is true is especially significant if the work can be linked without the Library, or if the work is itself a library. The threshold for this to be true is not precisely defined by law.

If such an object file uses only numerical parameters, data structure layouts and accessors, and small macros and small inline functions (ten lines or less in length), then the use of the object file is unrestricted, regardless of whether it is legally a derivative work. (Executables containing this object code plus portions of the Library will still fall under Section 6.)

Otherwise, if the work is a derivative of the Library, you may distribute the object code for the work under the terms of Section 6. Any executables containing that work also fall under Section 6, whether or not they are linked directly with the Library itself.

6. As an exception to the Sections above, you may also combine or link a "work that uses the Library" with the Library to produce a work containing portions of the Library, and distribute that work under terms of your choice, provided that the terms permit modification of the work for the customer's own use and reverse engineering for debugging such modifications.

You must give prominent notice with each copy of the work that the Library is used in it and that the Library and its use are covered by this License. You must supply a copy of this License. If the work during

execution displays copyright notices, you must include the copyright notice for the Library among them, as well as a reference directing the user to the copy of this License. Also, you must do one of these things:

a) Accompany the work with the complete corresponding machine-readable source code for the Library including whatever changes were used in the work (which must be distributed under Sections 1 and 2 above); and, if the work is an executable linked with the Library, with the complete machine-readable "work that uses the Library", as object code and/or source code, so that the user can modify the Library and then relink to produce a modified executable containing the modified Library. (It is understood that the user who changes the contents of definitions files in the Library will not necessarily be able to recompile the application to use the modified definitions.)

b) Use a suitable shared library mechanism for linking with the Library. A suitable mechanism is one that (1) uses at run time a copy of the library already present on the user's computer system, rather than copying library functions into the executable, and (2) will operate properly with a modified version of the library, if the user installs one, as long as the modified version is interface-compatible with the version that the work was made with.

c) Accompany the work with a written offer, valid for at least three years, to give the same user the materials specified in Subsection 6a, above, for a charge no more than the cost of performing this distribution.

d) If distribution of the work is made by offering access to copy from a designated place, offer equivalent access to copy the above specified materials from the same place.

e) Verify that the user has already received a copy of these materials or that you have already sent this user a copy.

For an executable, the required form of the "work that uses the Library" must include any data and utility programs needed for reproducing the executable from it. However, as a special exception, the materials to be distributed need not include anything that is normally distributed (in either source or binary form) with the major components (compiler, kernel, and so on) of the operating system on which the executable runs, unless that component itself accompanies the executable.

It may happen that this requirement contradicts the license restrictions of other proprietary libraries that do not normally accompany the operating system. Such a contradiction means you cannot use both them and the Library together in an executable that you distribute.

7. You may place library facilities that are a work based on the Library side-by-side in a single library together with other library facilities not covered by this License, and distribute such a combined library, provided that the separate distribution of the work based on the Library and of the other library facilities is otherwise permitted, and provided that you do these two things:

a) Accompany the combined library with a copy of the same work based on the Library, uncombined with any other library facilities. This must be distributed under the terms of the Sections above.

b) Give prominent notice with the combined library of the fact that part of it is a work based on the Library, and explaining where to find the accompanying uncombined form of the same work.

8. You may not copy, modify, sublicense, link with, or distribute the Library except as expressly provided under this License. Any attempt otherwise to copy, modify, sublicense, link with, or distribute the Library is void, and will automatically terminate your rights under this License. However, parties who have received copies, or rights, from you under this License will not have their licenses terminated so long as such parties remain in full compliance.

9. You are not required to accept this License, since you have not signed it. However, nothing else grants you permission to modify or distribute the Library or its derivative works. These actions are prohibited by law if you do not accept this License. Therefore, by modifying or distributing the Library (or any work based on the Library), you indicate your acceptance of this License to do so, and all its terms and conditions for copying, distributing or modifying the Library or works based on it.

10. Each time you redistribute the Library (or any work based on the Library), the recipient automatically receives a license from the original licensor to copy, distribute, link with or modify the Library subject to these terms and conditions. You may not impose any further restrictions on the recipients' exercise of the rights granted herein. You are not responsible for enforcing compliance by third parties with this License.

Warranty Remedies

Trimble's sole liability and your exclusive remedy under the warranties set forth above shall be, at Trimble's option, to repair or replace any Product that fails to conform to such warranty ("Nonconforming Product"), and/or issue a cash refund up to the purchase price paid by you for any such Nonconforming Product, excluding costs of installation,

upon your return of the Nonconforming Product to Trimble in accordance with Trimble's product return procedures than in effect. Such remedy may include reimbursement of the cost of repairs for damage to third-party equipment onto which the Product is installed, if such damage is found to be directly caused by the Product as reasonably determined by Trimble following a root cause analysis.

Warranty Exclusions and Disclaimer

These warranties shall be applied only in the event and to the extent that (a) the Products and Software are properly and correctly installed, configured, interfaced, maintained, stored, and operated in accordance with Trimble's relevant operator's manual and specifications, and; (b) the Products and Software are not modified or misused. The preceding warranties shall not apply to, and Trimble shall not be responsible for defects or performance problems resulting from (i) the combination or utilization of the Product or Software with hardware or software products, information, data, systems, interfaces or devices not made, supplied or specified by Trimble; (ii) the operation of the Product or Software under any specification other than, or in addition to, Trimble's standard specifications for its products; (iii) the unauthorized, installation, modification, or use of the Product or Software; (iv) damage caused by accident, lightning or other electrical discharge, fresh or salt water immersion or spray (outside of Product specifications); or (v) normal wear and tear on consumable parts (e.g., batteries). Trimble does not warrant or guarantee the results obtained through the use of the Product or that software components will operate error free.

THE WARRANTIES ABOVE STATE TRIMBLE'S ENTIRE LIABILITY, AND YOUR EXCLUSIVE REMEDIES, RELATING TO THE PRODUCTS AND SOFTWARE. EXCEPT AS OTHERWISE EXPRESSLY PROVIDED HEREIN, THE PRODUCTS, SOFTWARE, AND ACCOMPANYING DOCUMENTATION AND MATERIALS ARE PROVIDED "AS IS" AND WITHOUT EXPRESS OR IMPLIED WARRANTY OF ANY KIND BY EITHER TRIMBLE NAVIGATION LIMITED OR ANYONE WHO HAS BEEN INVOLVED IN ITS CREATION, PRODUCTION, INSTALLATION, OR DISTRIBUTION INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE, TITLE, AND NONINFRINGEMENT. THE STATED EXPRESS WARRANTIES ARE IN LIEU OF ALL OBLIGATIONS OR LIABILITIES ON THE PART OF TRIMBLE ARISING OUT OF, OR IN CONNECTION WITH, ANY PRODUCTS OR SOFTWARE. BECAUSE SOME STATES AND JURISDICTIONS DO NOT ALLOW LIMITATIONS ON DURATION OR THE EXCLUSION OF AN IMPLIED WARRANTY, THE ABOVE LIMITATION MAY NOT APPLY OR FULLY APPLY TO YOU.

NOTICE REGARDING PRODUCTS EQUIPPED WITH TECHNOLOGY CAPABLE OF TRACKING SATELLITE SIGNALS FROM SATELLITE BASED AUGMENTATION SYSTEMS (SBAS) (WAAS/EGNOS, AND MSAS), OMNISTAR, GNSS, MODERNIZED GNSS OR GLONASS SATELLITES, OR FROM IALA BEACON SOURCES: TRIMBLE IS NOT RESPONSIBLE FOR THE OPERATION OR FAILURE OF OPERATION OF ANY SATELLITE BASED POSITIONING SYSTEM OR THE AVAILABILITY OF ANY SATELLITE BASED POSITIONING SIGNALS.

Limitation or Liability

TRIMBLE'S ENTIRE LIABILITY UNDER ANY PROVISION HEREIN SHALL BE LIMITED TO THE AMOUNT PAID BY YOU FOR THE PRODUCT OR SOFTWARE LICENSE. TO THE MAXIMUM EXTENT PERMITTED BY APPLICABLE LAW, IN NO EVENT SHALL TRIMBLE OR ITS SUPPLIERS BE LIABLE FOR ANY INDIRECT, SPECIAL, INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL DAMAGES WHATSOEVER UNDER ANY CIRCUMSTANCE OR LEGAL THEORY RELATING IN ANY WAY TO THE PRODUCTS, SOFTWARE AND ACCOMPANYING DOCUMENTATION AND MATERIALS, (INCLUDING, WITHOUT LIMITATION, DAMAGES FOR LOSS OF BUSINESS PROFITS, BUSINESS INTERRUPTION, LOSS OF BUSINESS INFORMATION, OR ANY OTHER PECUNIARY LOSS), REGARDLESS WHETHER TRIMBLE HAS BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OF ANY SUCH LOSS AND REGARDLESS OF THE COURSE OF DEALING WHICH DEVELOPS OR HAS DEVELOPED BETWEEN YOU AND TRIMBLE. BECAUSE SOME STATES AND JURISDICTIONS DO NOT ALLOW THE EXCLUSION OR LIMITATION OF LIABILITY FOR CONSEQUENTIAL OR INCIDENTAL DAMAGES, THE ABOVE LIMITATION MAY NOT APPLY OR FULLY APPLY TO YOU.

PLEASE NOTE: THE ABOVE TRIMBLE LIMITED WARRANTY PROVISIONS WILL NOT APPLY TO PRODUCTS PURCHASED IN THOSE JURISDICTIONS (E.G., MEMBER STATES OF THE EUROPEAN ECONOMIC AREA) IN WHICH PRODUCT WARRANTIES ARE THE RESPONSIBILITY OF THE LOCAL DEALER FROM WHOM THE PRODUCTS ARE ACQUIRED. IN SUCH A

CASE, PLEASE CONTACT YOUR TRIMBLE DEALER FOR APPLICABLE WARRANTY INFORMATION.

Official Language

THE OFFICIAL LANGUAGE OF THESE TERMS AND CONDITIONS IS ENGLISH. IN THE EVENT OF A CONFLICT BETWEEN ENGLISH AND OTHER LANGUAGE VERSIONS, THE ENGLISH LANGUAGE SHALL CONTROL.

Registration

To receive information regarding updates and new products, please contact your local dealer or visit the Trimble website at www.trimble.com/register. Upon registration you may select the newsletter, upgrade or new product information you desire.

Notices

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class A digital device, pursuant to Part 15 of the FCC rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference when the equipment is operated in a commercial environment. This equipment generates, uses, and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instruction manual, may cause harmful interference to radio communications. Operation of this equipment in a residential area is likely to cause harmful interference, in which case the user will be required to correct the interference at his own expense. Properly shielded and grounded cables and connectors must be used in order to meet FCC emission limits. TRIMBLE is not responsible for any radio or television interference caused by using other than recommended cables and connectors or by unauthorized changes or modifications to this equipment. Unauthorized changes or modifications could void the user's authority to operate the equipment. This device complies with Part 15 of the FCC rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) this device may not cause harmful interference, and (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Responsible Party:
Trimble Navigation
935 Stewart Drive
Sunnyvale CA 94085
Telephone: 1-408 481 8000

Canada

This Class A digital apparatus complies with Canadian ICES-003. Cet appareil numérique de la classe A est conforme à la norme NMB-003 du Canada.
This apparatus complies with Canadian RSS-GEN. Cet appareil est conforme à la norme CNR-GEN du Canada.

Europe

This product has been tested and found to comply with the requirements for a Class A device pursuant to European Council Directive 2006/42/EC and 1999/5/EC, thereby satisfying the requirements for CE Marking and sale within the European Economic Area (EEA). Contains a radio module. These requirements are designed to provide reasonable protection against harmful interference when the equipment is operated in a residential or commercial environment.

Australia and New Zealand

This product conforms with the regulatory requirements of the Australian Communications and Media Authority (ACMA) EMC framework, thus satisfying the requirements for C-Tick Marking and sale within Australia and New Zealand.

Notice to Our European Union Customers

For product recycling instructions and more information, please go to http://www.trimble.com/Corporate/Environmental_Compliance.aspx.

Recycling in Europe: To recycle Trimble WEEE (Waste Electrical and Electronic Equipment, products that run on electrical power.), Call +31 497 53 24 30, and ask for the "WEEE Associate". Or, mail a request for recycling instructions to:
Trimble Europe BV
c/o Menlo Worldwide Logistics
Meerheide 45
5521 DZ Eersel, NL

Sommaire

Informations pour la sécurité	17
Avertissements	17
Guidage auto	17
Calibrage	17
Écran	18
Interrupteur principal d'outil	18
Attention	18
Calibrage	18
Écran	18
Interférence GNSS	19
Port USB	19
1 Introduction	21
À propos de l'CFX-750 display	22
Sources d'informations connexes	22
Assistance technique	22
2 Installation	23
Composants du système	24
Installer l'CFX-750 display	25
Installer la fixation de l'écran	25
Attacher l'écran à la fixation	26
Connecter l'CFX-750 display	27
Pour les corrections WAAS/EGNOS/OmniSTAR® XP/HP	27
Pour les corrections RTK	28
Installer et connecter l'antenne	29
Installation d'un interrupteur à bascule ou d'une pédale externe	30
3 Mise en route	33
Informations de base concernant l'écran	34
Matériel de l'écran	34
Vue avant de l'écran	34
Vue arrière de l'écran	35
Mise en marche	36
Arrêt	37
Assistant de démarrage rapide	37
Port USB	37
Réinitialiser l'écran	37
Réinitialisation partielle	38
Réinitialisation complète	38
Faire une capture d'écran	39
Nettoyer l'écran tactile	40

Informations de base concernant l'écran tactile	41
Informations de base concernant l'écran tactile	41
Boutons	41
Icônes indiquant l'état	41
Entrer des informations	42
Assistants	43
Aide à l'écran	43
Écran Guidage	43
Boutons sur l'écran Guidage	44
Écran Paramètres	48
Boutons s'affichant sur l'écran Paramètres	49
Commandes de navigation	50
Icônes sur boutons	51
Icônes d'information	52
4 Guidage de véhicule	53
Système de guidage EZ-Pilot	54
Configuration du système EZ-Pilot	54
Options Engagement	54
Config. véhicule	55
Agressivité	56
Avancé	56
Démo EZ-Pilot	56
Calibrage du système EZ-Pilot	56
Dimensions du véhicule	57
Calibrage roulis T3	59
Calibrage de l'angle par tour	60
Calibrage du système EZ-Pilot	60
Système de guidage EZ-Steer	61
Configuration du système EZ-Steer	61
Options Engagement	61
Config. véhicule	62
Agressivité	63
Avancé	63
Démo EZ-Steer	64
Calibrage du système EZ-Steer	64
Dimensions du véhicule	65
Calibrage roulis T2	66
Calibrage du système EZ-Steer	66
Système de guidage Autopilot	68
Configuration du système Autopilot	68
Charger VDB	70
Reprise en manuel	70
Orientation du contrôleur	71

Acquisition de ligne	72
Calibrage du capteur de direction	73
Pré-calibrage	74
Procédure de calibrage	74
Calibrage de bande morte automatique Autopilot	75
Pré-calibrage	76
Procédure de calibrage	76
Calibrage de gain de guidage Autopilot	77
Pré-calibrage	78
Calibrage	78
Compensation roulis/antenne	79
Hauteur antenne	79
Décalage entre Antenne et Essieu	79
Compensation roulis	80
Pré-calibrage	80
Procédure de calibrage	80
Paramètres de performance	82
Paramètres avancés pour le système Autopilot	82
Opération Autopilot	83
Capteur de direction Autopilot	83
État/diagnostics pour le système Autopilot	83
Erreur hors ligne (pour les utilisateurs chevronnés)	84
Évaluer la réponse du véhicule	85
Enregistrer ou restaurer un fichier de configuration de véhicule	86
Configuration d'une pédale ou d'un interrupteur à bascule	86
Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote	87
Assistant d'attribution du clavier	88
Boutons du manche	89
Luminosité DEL	90
Attributions Clavier	90
5 Contrôleur d'application d'outil	91
Configuration du contrôleur d'application d'outil	92
Prescriptions	93
Charger une prescription	93
Configuration du contrôleur HARDI 5500/6500	95
Avancé	95
Paramétrage de rampe	95
Contrôle de ligne	96
Contrôle du débit	96
Off lorsqu'à l'arrêt	96
Capture Débit	97
Configuration du contrôleur Raven	98
Avancé	99

Paramétrage de rampe	99
Débit cible	99
Capture Débit	99
Configuration du contrôleur Rawson	100
Avancé	100
Paramétrage de rampe	101
Contrôle de ligne	101
Débit cible	101
Débit par défaut	102
Taille Palier	102
Capture Débit	102
Configuration du contrôleur Amazone	103
Avancé	103
Paramétrage de rampe	103
Contrôle de ligne	104
Contrôle du débit	104
Débit cible	104
Désactiver débit sur recouvrement	105
Capture Débit	105
Configuration du contrôleur LH 5000	106
Avancé	106
Paramétrage de rampe	106
Contrôle de ligne	107
Contrôle du débit	107
Débit cible	107
Désactiver débit sur recouvrement	108
Capture Débit	108
Configuration du contrôleur Vaderstad	109
Avancé	109
Paramétrage de rampe	109
Contrôle de ligne	110
Contrôle du débit	110
Débit cible	110
Commutation de rampe section unique	110
Capture Débit	111
Configuration du contrôleur Bogballe	112
Avancé	112
Paramétrage de rampe	112
Contrôle de ligne	113
Contrôle du débit	113
Débit cible	113
Commutation de rampe section unique	113
Vérification de l'état de la communication entre le contrôleur et l'outil	115

6	Système Field-IQ pour le contrôle des intrants	117
	Aperçu de Field-IQ	118
	Définitions	119
	Unités de mesure	120
	Installation du système Field-IQ pour le contrôle des intrants	121
	Configuration de Field-IQ pour les outils	121
	Type d'outil et de contrôleur	121
	Paramétrage de l'opération et de la configuration	122
	Dimensions de l'outil	122
	Interrupteurs d'outil	125
	Paramétrage du produit	126
	Configuration d'une graine de culture en lignes	126
	Configuration de contrôle d'une position	131
	Attribution de produit	131
	Contrôle du produit	132
	Paramétrage de contrôle de section	133
	Paramétrage du contrôle de débit	136
	Paramétrage de monitoring de rang	139
	Paramétrage du capteur	140
	État système	142
	Test hydraulique	142
	Calibrages	142
7	Contrôle de hauteur de rampe	143
	Installation du matériel de contrôle de hauteur de rampe	144
	Configuration du contrôle de hauteur de rampe Field-IQ	144
	Calibrage du contrôle de hauteur de rampe	147
8	Cartographie du guidage	149
	Guidage et cartographie	150
	Paramètres de guidage	150
	Paramètres de virage	150
	Mode du rayon de virage minimum	150
	Seuil d'alerte de virage serré	151
	Auto détection de demi-tour	151
	Paramètres de couverture	151
	Délai On/Off Couverture	151
	Enregistrement de couverture	152
	Paramètres décalage	152
	Cartographie	152
	Distance d'avertissement	153
	Position d'enregistrement	153
	Supprimer caractéristiques	153

Enregistrement FreeForm	153
Commutation Tournière/Remplissage	153
Paramétrage des bordures	155
Bordures	155
Étendre Bordures	155
Configuration de l'outil pour le guidage	156
Paramètres de lissage de courbe	158
9 Monitoring de rendement	159
Configuration du monitoring de rendement	160
Calibrage du monitoring de rendement	162
Calibrages avant d'aller dans le champ	162
Calibrage de hauteur de barre de coupe	163
Calibrage de tare	163
Calibrage de température	164
Calibrage de roulis	164
Calibrages dans le champ	164
Calibrage du capteur d'humidité et de rendement	165
Méthode vitesse	165
Méthode largeur de déblai	165
Instructions pour le calibrage	166
État du moniteur de rendement	167
État système	167
État du capteur optique	168
10 GPS	169
Configuration du GPS	170
Fréquence et taux de transfert	172
Technologie xFill	172
Configuration des services de correction	172
CenterPoint RTX	172
Exemple	174
Renouveler l'abonnement CenterPoint RTX	174
RangePoint RTX	174
Exemple	175
Renouveler l'abonnement RangePoint RTX	175
VRS	176
Qualité de position	177
Paramètres GPS avancés	177
État GPS	178
État GPS	178
État Satellite	179
État DGPS	179

11 Données	181
Gestion des données	182
Transfert de données	182
Transfert de données sans fil	182
Configuration du modem DCM-300	183
Mots de passe	183
Déverrouiller le modem DCM-300	183
Configuration d'Office Sync	184
Configuration initiale	184
Options de configuration	185
Nom appareil	185
Configuration du modem uniquement	185
Inscription réseau	186
Transfert manuel sans fil	186
Transfert de données via lecteur USB	186
Compatibilité avec les lecteurs USB	187
Insérer un lecteur USB	188
Retirer un lecteur USB	188
Récupérer ou envoyer des données à l'aide du lecteur USB	188
Libération d'espace dans la mémoire interne de l'écran	189
12 Paramètres système	191
Paramètres système	192
Assistant de démarrage rapide	192
Paramètres de l'écran	193
Unités	193
Code couleurs	193
Fuseau horaire	194
Vue	194
Transparence onglet d'états	194
Rétro-éclairage	194
Signal sonore d'alerte	195
Volume son de l'écran tactile	195
Paramétrage de barre de guidage	195
Paramètres avancés de l'écran	196
Sauvegarder/charger des configurations	196
Sortie numérique	197
Config. utilisateur avancée	198
Sortie NMEA	199
Déverrouillage / mise à jour	200
Déverrouiller des fonctions en utilisant les écrans	200
Déverrouiller des fonctions en utilisant un lecteur USB	201
Mettre à jour le micrologiciel de votre écran	201

État	202
À propos de l'écran	203
Restaurer les paramètres par défaut	203
Recalibrage de l'écran tactile	203
13 Opérations	205
Champs	206
Création d'un nouveau champ	206
Ajouter une ligne AB à un champ actuel	206
Charger une ligne AB dans un champ	207
Tenue de documents	207
Cartographier le guidage et les caractéristiques	208
Distance entre les lignes de guidage	208
Tournières	209
Affichage à l'écran	209
Cartographie d'une ligne ou d'un modèle de guidage	209
Ligne droite AB	210
Cartographier une ligne AB	210
Ligne A+	211
Cartographier une ligne A+	211
Courbe identique	212
Cartographier une courbe identique	212
Pivot	212
Cartographier un pivot	213
Tournière	213
Nombre de circuits	214
Modèle interne	214
Re-sélectionner la tournière	214
Cartographier une tournière	214
Créer des sections droites sur andains de tournière	215
FreeForm	215
Enregistrer une courbe FreeForm	216
Utilisez le modèle FreeForm pour définir une ligne droite AB.	217
Passer à une autre ligne	217
Utiliser des courbes FreeForm dans des champs spiralés	217
Utiliser les courbes FreeForm dans les champs à terrain variable	217
Utiliser un guidage sur les segments courbés	217
Pauser / reprendre le guidage	218
Réinitialisation du guidage	218
Boutons de cartographie de guidage	219
Boutons de cartographie de caractéristique	220
Caractéristiques de ligne	220
Utilisation du système de guidage automatique	222
Utilisation du système EZ-Steer	222

Engager le système	222
Désengager automatiquement	222
Désengager manuellement	223
Engager le contrôle à l'écran	223
Passer de la marche avant à la marche arrière	223
Ajuster l'agressivité	224
Précision d'autoguidage en courbes dans les tournières	224
Suggestions de performances spécifiques au véhicule	224
Après avoir utilisé le système EZ-Steer	225
Utilisation du système EZ-Pilot	226
Engager le système	226
Désengager automatiquement	226
Désengager manuellement	226
Engager le contrôle à l'écran	227
Passer de la marche avant à la marche arrière	227
Après avoir utilisé le système EZ-Pilot	228
Utilisation du système Autopilot	228
Engager le système	228
Désengager automatiquement	228
Désengager manuellement	228
Engager à l'écran	229
Ajuster l'agressivité	229
Après avoir utilisé le système de guidage Autopilot	229
Utilisation du manche EZ-Remote	230
Modèles de la barre de guidage	231
Utilisation de Field-IQ	232
Bouton d'accès rapide pour Field-IQ	234
Configuration de rampe	234
Remplir	235
Paramétrage commutation de section	235
Recouvrement admissible sur Limite	236
Latence de valve d'activation/de désactivation	236
Recouvrement intentionnel	236
Débit souhaité	236
Agressivité de valve	237
Boîtier de commutation principal Field-IQ	238
Boîtier de commutation 12 sections Field-IQ	239
Interrupteur de section automatique/manuel	239
Indicateurs lumineux d'état à DEL	240
Utilisation des contrôleurs d'outil	241
Utilisation du contrôleur Amazone	241
Utilisation du contrôleur HARDI 5500/6500	242
Utilisation du contrôleur LH5000	243
Utilisation du contrôleur Raven	244

Débit cible	245
Commutation de rampe automatique	245
Utilisation du contrôleur Rawson	245
Utilisation du contrôle de hauteur de rampe	246
Suivre la hauteur de rampe	247
Activer une zone de contrôle	248
Engager des zones activées	249
Ajuster la hauteur cible et l'agressivité	250
Désengager les zones engagées	251
Zone unique	251
Toutes les zones	251
Désactiver le contrôle de hauteur de rampe	251
Zone unique désactivée	251
Toutes les zones désactivées	252
Utilisation du monitoring de rendement	254
Visualiser la légende de carte	254
Augmenter ou diminuer la largeur de ligne de la barre de coupe	255
Démarrer et arrêter des charges	255
Activer et désactiver manuellement l'enregistrement	255
Suivre la quantité dans la trémie à grain	256
Enregistrement de couverture	257
Appliquer une valeur d'humidité constante	257
Entrer le poids de test de la culture	258

Informations pour la sécurité

Suivez toujours les instructions accompagnant un symbole d'avertissement ou de prudence. Les informations qu'il fournit sont destinées à réduire au maximum les blessures corporelles et/ou les dommages matériels. Observez particulièrement les instructions de sécurité présentées au format suivant :

 **AVERTISSEMENT** – Cette alarme vous avertit d'un danger potentiel qui, s'il n'est pas évité, pourrait entraîner des blessures graves ou même la mort.

 **ATTENTION** – Cette alarme signale un risque potentiel ou un usage dangereux susceptibles d'entraîner des blessures, des dommages matériels ou des pertes de données irréversibles s'ils ne sont pas évités.

Remarque – *L'absence d'alertes spécifiques ne signifie pas l'absence de dangers potentiels.*

Avertissements

Guidage auto

 **AVERTISSEMENT** – Les systèmes de guidage automatique ne peuvent pas éviter les éléments tels que les obstacles dans le champ. Veillez à être formé(e) de façon adéquate pour utiliser le système de guidage automatique.

 **AVERTISSEMENT** – De nombreux et soudains changements de géométrie satellite causés par des satellites bloqués peuvent entraîner des déplacements de position significatifs. Lors du fonctionnement dans ces conditions, les systèmes de guidage automatique peuvent réagir de façon abrupte. Afin d'éviter des blessures des personnes ou des dommages matériels dans ces conditions, désactivez le système de guidage automatique et reprenez le contrôle manuel du véhicule jusqu'à ce que les conditions se soient améliorées.

Calibrage

 **AVERTISSEMENT** – Un ajustement incorrect du calibrage de la sensibilité de reprise en manuel peut entraîner un dysfonctionnement de cette fonction essentielle à la sécurité et engendrer, par là, des blessures personnelles ou un endommagement du véhicule. Ne choisissez pas un réglage qui soit trop, ou pas assez, sensible. Il est vital de ne pas régler la sensibilité si bas que le système ne détecte aucun mouvement du volant de direction.

 **AVERTISSEMENT** – Durant le calibrage de la bande morte, le système bouge le volant de direction du véhicule. Pour éviter des blessures, attendez-vous à un mouvement soudain éventuel du véhicule.

Informations de sécurité

 **AVERTISSEMENT** – Durant le calibrage de débit, la machine deviendra opérationnelle. Prenez toutes les mesures nécessaires à assurer la sécurité de l'utilisateur. Manquer à cela peut entraîner des blessures graves ou la mort.

 **AVERTISSEMENT** – Du produit sera distribué durant le calibrage. Veillez à ce que l'utilisation de l'outil soit sûre.

Écran

 **AVERTISSEMENT** – L'écran contient une batterie au lithium sulfure LiSO₂ à usage unique. N'exposez pas la batterie à des températures supérieures à 71 °C (160 °F) car la batterie pourrait exploser.

Interrupteur principal d'outil

 **AVERTISSEMENT** – Lorsque l'outil est abaissé et que l'interrupteur principal est en position de Marche, la machine est complètement opérationnelle. Prenez toutes les précautions nécessaires pour assurer la sécurité de l'utilisateur. Manquer à cela peut entraîner des blessures ou même la mort.

Attention

Calibrage

 **ATTENTION** Des obstacles dans le champ peuvent causer des collisions, ce qui peut vous blesser ou endommager le véhicule. Si un obstacle dans le champ rend la poursuite du calibrage de la bande morte automatique dangereuse, arrêtez le véhicule et tournez le volant de direction pour désengager le système.

- 1) Attendez que l'écran vous informe que la phase suivante est prête à commencer.
- 2) Consultez l'écran pour déterminer si la phase suivante nécessitera de tourner à gauche ou à droite.
- 3) Repositionnez le véhicule afin que le virage utilise l'espace dont vous disposez.
- 4) Appuyez sur le bouton pour commencer la phase suivante.

 **AVERTISSEMENT** – Les roues peuvent se déplacer de façon abrupte pendant la procédure de gain de guidage proportionnel alors que le système Autopilot teste la réponse hydraulique à ses commandes de guidage. Pour éviter des blessures, attendez-vous à un mouvement éventuel du véhicule.

Écran

 **ATTENTION** – N'appuyez pas sur l'écran avec un objet pointu comme un crayon de papier ou un tournevis. Vous pourriez endommager la surface de l'écran.

 **ATTENTION** – Ne pas appliquer de nettoyant pour vitre directement sur l'écran tactile.

Interférence GNSS



ATTENTION – Si vous utilisez le véhicule dans un périmètre de 100 m (300 pieds) autour d'une ligne haute tension, d'une cuvette radar ou d'une tour de cellulaire, l'antenne GNSS risque de subir des interférences.

Port USB

 **ATTENTION** – Ne débranchez pas le lecteur USB du port USB pendant que l'écran enregistre des données sur le lecteur ou provenant du lecteur. Ceci endommagerait les données.

Introduction

Dans ce chapitre :

- À propos de l'CFX-750 display, 22
- Sources d'informations connexes, 22
- Assistance technique, 22

Ce manuel décrit comment :

- Installer et brancher l'CFX-750 display de Trimble® comme système autonome
- Déverrouiller et configurer des fonctions

À propos de l'CFX-750 display

L'CFX-750 display de Trimble est un écran tactile de cabine qui offre des performances de guidage et de précision agricoles à un prix abordable.

L'CFX-750 display comprend un récepteur GPS intégré que vous pouvez mettre à jour pour recevoir des signaux satellite GLONASS. L'écran peut aussi utiliser de nombreux composants pour maximiser l'efficacité des opérations de semis, de pulvérisation, d'épandage et de strip-till, y compris le système de contrôle d'intrants Field-IQ™ de Trimble.

Sources d'informations connexes

Les sources d'informations connexes comprennent :

- Notes de version : les notes de version décrivent les nouvelles fonctionnalités du produit, des informations non comprises dans le manuel et toute modification apportée au manuel. Les notes de version sont disponibles ici : www.trimble.com.
- Formations Trimble : pensez à une formation pour vous aider à exploiter tout le potentiel de votre système GPS. Pour des informations complémentaires, rendez-vous sur le site internet de Trimble : www.trimble.com/training.html.

Assistance technique

Contactez votre revendeur Trimble pour obtenir une assistance technique.

Installation

Dans ce chapitre :

- Composants du système, 24
- Installer l'CFX-750 display, 25
- Connecter l'CFX-750 display, 27
- Installation d'un interrupteur à bascule ou d'une pédale externe, 30

Pour installer l'CFX-750 display comme système autonome, vous installez la fixation, l'écran et l'antenne. En option, vous pouvez installer un interrupteur à bascule ou une pédale externe.

Composants du système



Numéro	Description
①	CFX-750 display
②	Fixation RAM et vis
③	Carte de référence rapide
④	CD
⑤	Câble d'antenne GPS
⑥	Câble d'alimentation bus/CAN
⑦	Câble d'alimentation
⑧	Antenne AG25
⑨	Plaque de fixation d'antenne AG25

Installer l'CFX-750 display

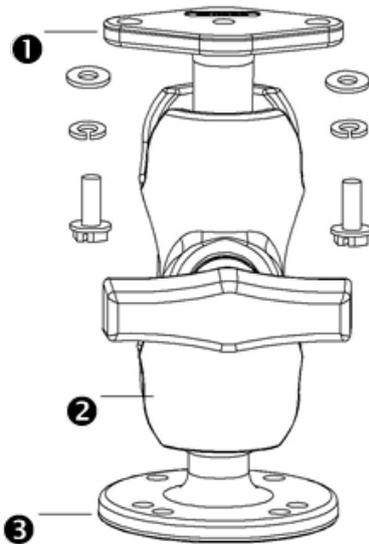
Les étapes à suivre pour installer l'CFX-750 display comprennent :

- [Installer la fixation de l'écran](#)
- [Attacher l'écran à la fixation](#)

Installer la fixation de l'écran

Installer la fixation de l'écran dans la cabine du véhicule. Lorsque vous positionnez la fixation de l'écran, veillez aux points suivants :

- L'écran sera à portée de main du conducteur : le lecteur USB est facile à retirer et à remplacer.
- L'écran est facile à voir, mais ne bloque pas la vue du conducteur.
- Ni l'écran, ni la fixation ne gêneront le conducteur lorsque celui-ci rentrera dans la cabine ou en sortira ou pour d'autres activités.



Élément	Description
①	Plaque de fixation en forme de losange
②	Fixation RAM
③	Fixation à barre

Attacher l'écran à la fixation

1. Utilisez les vis fournies pour fixer la plaque de fixation en forme de losange à l'arrière de l'écran.



2. Attachez la fixation RAM à la boule sur la plaque de fixation en forme de losange.



3. Sélectionnez un emplacement pour l'écran dans la cabine. Maintenez l'écran à l'emplacement sélectionné et vérifiez qu'il est facilement accessible à partir du siège du conducteur.
4. Utilisez les boulons fournis pour attacher la fixation à barre à la cabine.
5. Attachez l'autre extrémité de la fixation RAM à la boule sur la fixation à barre puis serrez la vis pour maintenir l'écran en place.

Connecter l'CFX-750 display

Ce chapitre décrit comment connecter l'écran comme système autonome. Pour savoir comment connecter l'CFX-750 display à d'autres composants du système, voir le *Guide de câblage de l'écran CFX-750*.

Pour les corrections WAAS/EGNOS/OmniSTAR® XP/HP

Toutes ces corrections nécessitent l'antenne AG25 GNSS.



Élément	Description	Référence Trimble
❶	CFX-750 display	94110-00
❷	Câble d'alimentation de l'CFX-750 display	77282
❸	Câble d'alimentation de base de l'CFX-750 display	67258-01
❹	Câble d'angle GPS TNC/TNC RT (8 m)	50449
❺	Antenne AG25 GNSS	77038

Voir également : [Configuration des services de correction, 172.](#)

Pour les corrections RTK

Les corrections RTK nécessitent une antenne radio. Cette configuration nécessite un mot de passe RTK.



Élément	Description	Référence Trimble
❶	CFX-750 display Mot de passe RTK requis.	94110-00
❷	Câble d'alimentation de l'CFX-750 display	77282
❸	Câble d'alimentation de base de l'CFX-750 display	67258-01
❹	Câble d'angle GPS TNC/TNC RT (8 m)	50449
❺	Antenne AG25 GNSS	77038
❻	Câble d'antenne et base NMO à TNC, 6 m	62120
❼	Kit d'antenne radio 900 MHz	22882-10

Voir également : [Configuration des services de correction, 172.](#)

Installer et connecter l'antenne

Remarque – Pour réduire au minimum les interférences avec le signal GPS, assurez-vous que l'antenne GPS est au moins à 1 m de toute autre antenne (y compris d'une antenne radio). Si vous utilisez le véhicule dans un périmètre de 100 m autour d'une ligne haute tension, d'une cuvette radar ou d'une tour de cellulaire, vous vous exposez à des interférences.

1. Sélectionnez la zone de montage de l'antenne à l'avant du pavillon du véhicule, centrée par rapport aux bords gauche et droit.

Remarque – L'antenne AG25 possède des aimants intégrés pour une installation facile. Pour fixer l'antenne sur une surface non métallique, vous devez utiliser la plaque de fixation.

2. Sur la plaque de fixation, retirez les protections des bandes adhésives.
3. Attachez la plaque de fixation au pavillon du véhicule avec les bandes adhésives. Assurez-vous que la plaque de fixation est centrée sur le pavillon du véhicule.
4. Raccordez le câble d'antenne à l'antenne.
5. Placez l'antenne directement sur la plaque de fixation. Les trois aimants intégrés en bas de l'antenne la maintiendront en place.
6. Acheminez l'autre extrémité du câble d'antenne dans l'habitacle de cabine.

Installation d'un interrupteur à bascule ou d'une pédale externe

Pour installer un interrupteur à bascule ou une pédale en option :

1. Repérez l'interrupteur à bascule ou la pédale et le câble d'adaptateur d'engagement à distance (réf. 88506 - fourni avec le kit de commutateur de plancher, réf. 78150-00, ou acheté séparément).
2. Retirez la cale d'un réceptacle Deutsch à 3 broches DTM.



3. Pour une pédale, tenez le réceptacle avec le verrou orienté vers le haut et le câble noir sur la droite, le câble blanc au milieu et le câble vert sur la gauche.



Remarque – Si vous avez acheté l'article portant la référence 78150-00, le connecteur approprié est déjà raccordé.

4. Pour un interrupteur à bascule, insérez les câbles dans les prises de droite et du milieu (l'orientation n'a pas d'importance).



5. Pour l'interrupteur à bascule ou la pédale, réinsérez la cale dans le réceptacle.



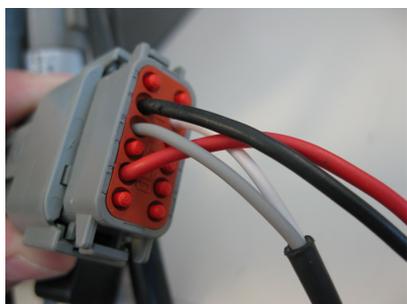
6. Connectez le réceptacle raccordé à la fiche DTM à 3 broches sur le câble d'adaptateur d'engagement à distance.



7. Branchez l'autre extrémité du câble d'adaptateur d'engagement à distance sur le réplicateur de port (broche 10 et broche 11) sur le câble EZ-Pilot qui est connecté au Port B sur l'CFX-750 display.



Remarque – Si vous utilisez une alarme sonore, vous devez retirer l'engagement de la broche 10 et le déplacer à la broche 8 afin que les fonctions d'engagement fonctionnent entre la broche 8 et la broche 11 et les fonctions d'alarme sonore entre la broche 2 et la broche 10.



8. Acheminez les câbles de la pédale ou de l'interrupteur à bascule vers l'emplacement requis.



Mise en route

Dans ce chapitre :

- Informations de base concernant l'écran, 34
- Informations de base concernant l'écran tactile, 41

Ce chapitre inclut :

- Matériel de l'écran
- Mise sous tension et hors tension
- Réinitialisation de l'écran
- Informations de base concernant l'utilisation de l'écran tactile et des boutons s'affichant à l'écran

Informations de base concernant l'écran

Les informations de base incluent :

- Matériel de l'écran et nettoyage de l'écran tactile
- Mise sous tension et hors tension
- Réinitialisation

Matériel de l'écran

L'CFX-750 display fournit des fonctionnalités de guidage et de précision agricole. Avec son écran tactile, vous utilisez votre système et visualisez des informations de guidage. De plus, un port USB à l'arrière de l'écran permet de charger et d'enregistrer des données de champ.

⚠ ATTENTION – N'appuyez pas sur l'écran avec un objet pointu comme un crayon de papier ou un tournevis. Vous pourriez endommager la surface de l'écran.

Vue avant de l'écran



Élément	Nom	Explication
❶	Écran tactile 8 pouces	L'interaction avec le système se fait en appuyant sur l'écran avec le doigt. Voir également : <ul style="list-style-type: none"> • Nettoyer l'écran tactile, 40 • Recalibrage de l'écran tactile, 203
❷	Haut-parleur	Vous pouvez ajuster le volume du haut-parleur ou l'éteindre. Voir également : Paramètres de l'écran, 193
❸	Barre de guidage intégrée à 27 diodes	Lorsqu'elles sont allumées, les DEL montrent la position de votre véhicule comparativement à votre ligne de guidage prévue. Voir également : Modèles de la barre de guidage, 231

Vue arrière de l'écran



Élément	Nom	Explication
①	Bouton d'alimentation	Allume ou éteint l'écran.
②	Port USB	Vous pouvez connecter un lecteur USB à l'écran pour transférer des données vers/de l'appareil. Pour des informations complémentaires, voir Matériel de l'écran, 34 .
③ et ④	Commandes de luminosité	<p>Pour augmenter la luminosité de l'écran, appuyez sur ③</p> <p>Pour diminuer la luminosité de l'écran, appuyez sur ④.</p> <p>Vous pouvez aussi utiliser les options de menu Code couleur et Rétro-éclairage pour définir la luminosité de l'écran. Voir Paramètres de l'écran, 193.</p>
⑤	Connecteur GPS	Connecte le câble GPS (réf. 50449) à l'écran.
⑥	Port A	Connecte des appareils externes à l'écran.
⑦	Prise d'alimentation électrique	Connecte le câble d'alimentation (réf. 67258) à l'écran.
⑧	Port B	Connecte des appareils externes à l'écran.
⑨	Panneau d'accès radio	Si vous achetez le module RTK optionnel, installez le module ici. Pour des informations complémentaires, référez-vous aux instructions d'installation fournies avec le module radio.

Mise en marche

Pour allumer l'CFX-750 display, appuyez sur le bouton d'alimentation situé à l'arrière de l'écran. Après quelques instants, l'écran *Bienvenue* s'affiche.

La première fois que vous allumez l'CFX-750 display, les écrans suivants s'affichent :

- *Calibrage d'écran tactile*
Suivez les instructions à l'écran pour effectuer le calibrage. Voir également [Recalibrage de l'écran tactile, 203](#)
- *Assistant de démarrage rapide*
Pour configurer votre système correctement, veillez à effectuer toutes les étapes de l'Assistant. Voir [Assistant de démarrage rapide, 37](#).

Remarque – Un assistant est une série d'écrans qui vous guident tout au long d'un processus dans une séquence spécifique.

Arrêt

1. Pour arrêter l'CFX-750 display, maintenez le bouton d'alimentation enfoncé pendant trois secondes. L'écran *Mise hors tension en cours* s'affiche, indiquant le temps restant avant l'arrêt.
2. Pour interrompre la procédure d'arrêt, relâchez le bouton d'alimentation avant que les trois secondes ne soient écoulées.
3. Si vous attendez que les trois secondes soient écoulées, le système s'arrête.

Assistant de démarrage rapide

Avec l'*Assistant de démarrage rapide*, vous pouvez configurer des paramètres avant de commencer à conduire. La première fois que vous allumez l'écran, l'Assistant démarre automatiquement. Lorsque vous allumez l'écran pour la première fois, veillez à effectuer toutes les étapes de l'Assistant.

Lorsque vous utilisez l'Assistant, vous pouvez choisir de le faire apparaître, ou non, à chaque fois que l'écran est mis en marche. Si vous choisissez de masquer l'Assistant, l'écran *Guidage* s'affichera automatiquement lorsque vous remettrez l'écran en marche.

Pour accéder à l'Assistant à un autre moment qu'à la première mise en marche :

1. Appuyez sur  dans l'écran *Guidage*.
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Appuyez sur **Assistant de démarrage rapide**. L'écran *Bienvenue* s'affiche.
4. Appuyez sur . L'écran *Unités* s'affiche.
5. Pour configurer votre système, complétez chaque écran de l'Assistant.

Port USB

Utilisez le port USB pour transférer des données avec un lecteur USB. Voir [Transfert de données via lecteur USB, 186](#).

Le port USB est situé à l'arrière de l'écran. Voir [Matériel de l'écran, 34](#).

Réinitialiser l'écran

Si vous avez besoin de réinitialiser l'écran, vous pouvez procéder à une réinitialisation [partielle](#) ou [complète](#).

Réinitialisation partielle

Une réinitialisation partielle rétablit tous les paramètres d'usine par défaut. Toutes les données de champ enregistrées sont préservées.

Pour effectuer une réinitialisation partielle sur l'écran, voir Réinitialisation partielle dans [Paramètres avancés de l'écran, 196](#).

Si vous n'êtes pas en mesure d'accéder à l'écran *Avancé*, vous pouvez utiliser les boutons situés à l'arrière de l'écran pour effectuer une réinitialisation.

1. Arrêtez l'écran puis remettez-le en marche.
2. Attendez que la barre d'état en bas de l'écran de démarrage soit allumée à plus de 75 %.



Remarque – Ceci se produit rapidement. Tenez-vous prêt(e) à effectuer l'étape suivante.

3. Appuyez simultanément sur le bouton d'alimentation et sur le bouton de commande de luminosité en haut.



4. Lorsque vous voyez une autre barre de progression qui compte très lentement (un degré de progression à la fois), relâchez les boutons.

Remarque – L'exécution d'une réinitialisation partielle nécessite environ 10 minutes. **N'arrêtez pas l'écran pendant les 15 minutes suivant sa réinitialisation.**

5. Une fois la réinitialisation terminée, recalibrez l'écran tactile (voir [Recalibrage de l'écran tactile, 203](#)).

Remarque – Si, à tout moment, vous voyez les DEL de la barre de guidage aller et venir lentement, cela signifie que vous avez appuyé trop tôt sur les boutons. Arrêtez l'appareil et répétez les étapes 1 à 4.

Réinitialisation complète

Une réinitialisation complète :

- Rétablit tous les paramètres d'usine par défaut
- Supprime toutes les données enregistrées, y compris toute donnée de champ

Pour effectuer une réinitialisation complète sur l'écran, voir Réinitialisation complète dans [Paramètres avancés de l'écran, 196](#).

Si vous n'êtes pas en mesure d'accéder à l'écran *Avancé*, vous pouvez utiliser les boutons situés à l'arrière de l'écran pour effectuer une réinitialisation.

1. Arrêtez l'écran puis remettez-le en marche.
2. Attendez que la barre d'état en bas de l'écran de démarrage soit allumée à plus de 75 %.



Remarque – Ceci se produit rapidement. Tenez-vous prêt(e) à effectuer l'étape suivante.

3. Appuyez simultanément sur le bouton d'alimentation et sur les deux boutons de commande de luminosité.



4. Lorsque vous voyez une autre barre de progression qui compte très lentement (un degré de progression à la fois), relâchez les boutons.

Remarque – L'exécution d'une réinitialisation partielle nécessite environ 10 minutes. **N'arrêtez pas l'écran pendant les 15 minutes suivant sa réinitialisation.**

5. Une fois la réinitialisation terminée, recalibrez l'écran tactile (voir [Recalibrage de l'écran tactile, 203](#)).

Remarque – Si, à tout moment, vous voyez les DEL de la barre de guidage aller et venir lentement, cela signifie que vous avez appuyé trop tôt sur les boutons. Arrêtez l'appareil et répétez les étapes 1 à 4.

Faire une capture d'écran

Vous pouvez enregistrer une capture de l'écran tactile pour collecter des informations à des fins de dépannage. Lorsque vous faites une capture d'écran, l'écran enregistre un fichier .png dans le répertoire racine du lecteur USB.

Remarque – La fonction de capture d'écran est uniquement disponible lorsqu'un lecteur USB est connecté à l'écran.

Pour effectuer une capture d'écran :

1. Insérez un lecteur USB dans le port USB.
2. Appuyez simultanément sur **les deux** boutons de commande de luminosité.



3. Maintenez les boutons enfoncés jusqu'à ce que l'écran tactile clignote.
4. Lorsque vous avez fini d'effectuer les captures d'écran, retirez le lecteur USB.

⚠ ATTENTION – Ne débranchez pas le lecteur USB du port USB pendant que l'écran enregistre des données sur le lecteur ou provenant du lecteur. Ceci endommagerait les données.

Nettoyer l'écran tactile

Pour nettoyer l'écran tactile de l'CFX-750 display, utilisez :

- Nettoyant pour vitre sans ammoniac (**Ne pas** appliquer de nettoyant pour vitre directement sur l'écran tactile.)
 - Chiffon en coton non pelucheux
 - Alcool d'isopropyle 50 %
1. Appliquez une petite quantité de nettoyant pour vitre sur le chiffon et frottez délicatement celui-ci sur l'écran tactile.
 2. Pour nettoyer toute tache ou souillure, utilisez un coton humecté d'alcool d'isopropyle 50 %.



Conseil – Nettoyez l'écran tactile lorsqu'il est arrêté. Il est plus facile de voir la saleté et les empreintes de doigts lorsque l'écran tactile est sombre.

Informations de base concernant l'écran tactile

Les informations de base concernant l'utilisation de l'écran tactile incluent :

- Utiliser les boutons s'affichant à l'écran
- Comprendre les icônes d'état
- Comment masquer et afficher les commandes s'affichant à l'écran
- Les écrans principaux

Informations de base concernant l'écran tactile

Avec l'écran tactile, vous :

- [Appuyez sur des boutons](#) pour exécuter des fonctions ou choisir une option
- [Visualisez un état](#) indiqué par une icône
- [Entrez des informations](#)
- [Suivez pas à pas un processus](#) en séquence à l'aide d'un assistant

Boutons

Les boutons sont des commandes s'affichant à l'écran, sur lesquelles vous appuyez pour exécuter une fonction telle que :

- Enregistrer un paramètre
- Aller à un écran différent ou précédent
- Commencer le guidage automatique
- Choisir un élément

Certains boutons montrent également l'état d'une fonction.

Remarque – *Les boutons ne sont disponibles que lorsqu'ils sont adaptés. Elles ne sont pas tout le temps visibles.*

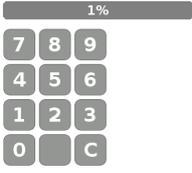
Si l'écran ne réagit pas lorsque vous appuyez sur un bouton, voir [Recalibrage de l'écran tactile, 203](#).

Icônes indiquant l'état

Les icônes sont des éléments graphiques (incluant parfois des libellés ou du texte) qui fournissent des informations ou un état concernant une caractéristique ou un composant du système. Vous ne pouvez pas appuyer sur une icône pour exécuter une fonction.

Remarque – *Les icônes ne s'affichent que lorsqu'elles sont adaptées. Elles ne sont pas tout le temps visibles.*

Entrer des informations

Pour...	Appuyez sur...
Entrer des informations	La boîte de saisie de texte ou de nombre sur l'écran qui affiche la valeur requise. Lorsque vous entrez des informations, le texte ou le nombre change de couleur pour passer du gris au vert.
Entrer les nombres nécessaires	
Entrer du texte	
Enregistrer et aller à l'écran suivant	
Enregistrer et quitter l'écran actuel	
Aller à un écran précédent	
Retourner à l'écran précédent	

Assistants

L'CFX-750 display contient différents « assistants ». Un assistant est une série d'écrans qui vous guident tout au long d'un processus spécifique.

Aide à l'écran

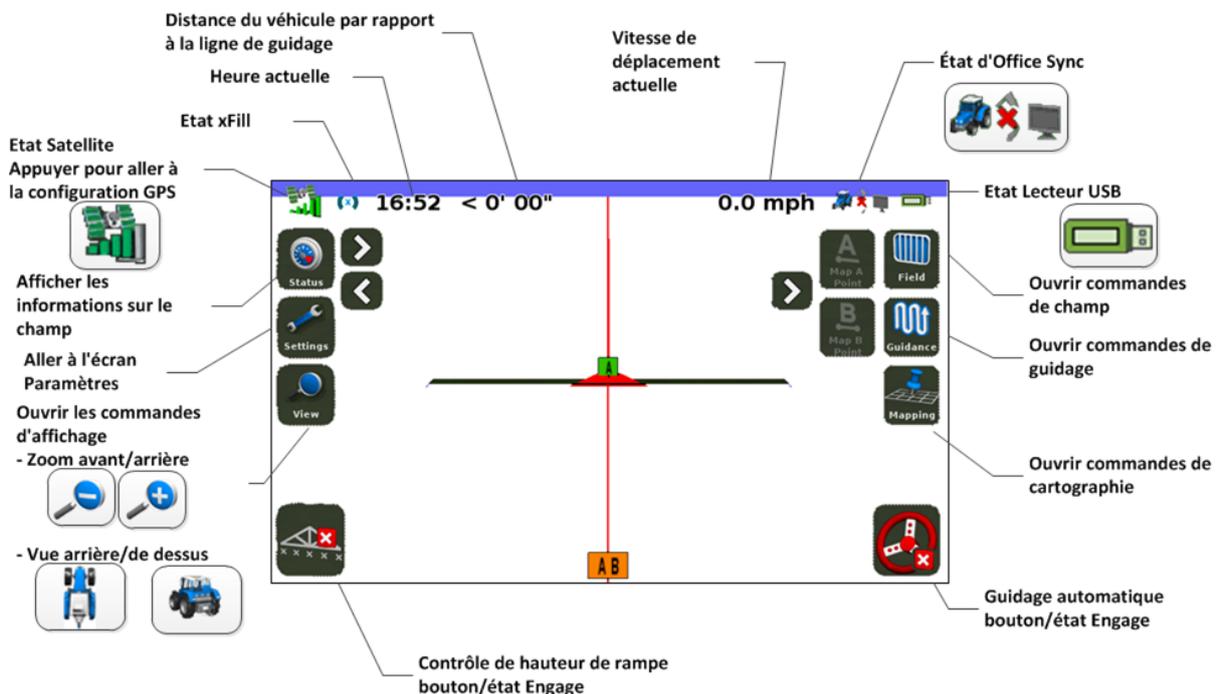
Pour visualiser l'aide à l'écran, appuyez sur le bouton d'aide.



Écran Guidage

L'écran *Guidage* affiche des boutons permettant d'accéder à des fonctions, et des icônes fournissant des états et des informations.

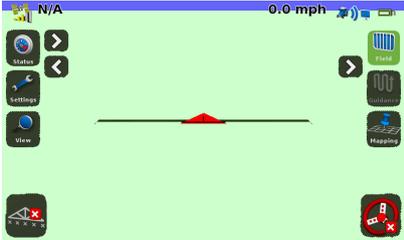
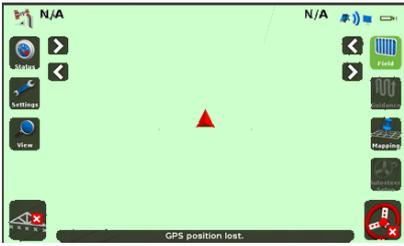
Remarque – La configuration de votre système détermine les boutons et les icônes d'état s'affichant à l'écran. Par exemple, certains boutons et icônes d'état ne sont pas disponibles lorsque vous utilisez un système de guidage automatique.



Si l'écran ne réagit pas lorsque vous appuyez dessus, voir [Recalibrage de l'écran tactile, 203](#).

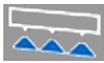
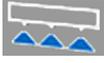
Boutons sur l'écran *Guidage*

Bouton	Fonction	Appuyer pour...
	État	<p>Voir l'état de certaines informations de champ et déplacer les informations d'état vers la gauche ou vers la droite pour exposer les caractéristiques de Caméra (Caméra A et Caméra B).</p> <p>Pour faire tourner les informations d'état, continuez à appuyer sur .</p> <p>Appuyez sur  pour voir la vue suivante.</p> <p>Appuyez sur  pour voir la vue précédente.</p> <div data-bbox="798 864 1401 1167" style="border: 1px solid black; padding: 5px; background-color: #333; color: white; margin: 10px 0;">  <p>The screenshot shows a dark green interface with a 'Status' button (gauge icon) and a 'Settings' button (wrench icon). To the right, there are navigation arrows and a list of field data: Field Name: 083110_0001, Field Area: 0.00 a, Productive Area: 0.00 a, Coverage: 0.00 a, Nudge: 0", Imp. Width: 60' 00", Overlap: 0", and Storage: 595.4 hrs.</p> </div> <p>Pour réduire la vue, continuez à appuyer sur .</p>
	Paramètres Voir Écran Paramètres, 48	<p>Allez à l'écran <i>Paramètres</i> pour accéder aux écrans de configuration :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Véhicule  • Outil  • Guidage  • GPS  • Données  • Système 

Bouton	Fonction	Appuyer pour...
	Vue	Ouvrir les commandes de vue.
		Passer de la vue de dessus à la vue d'attelage.
		
		Passer de la vue d'attelage à la vue de dessus.
		
		Remarque – Par défaut, la vue passe de la vue de dessus à la vue d'attelage lorsque vous vous approchez de la ligne AB.
		Zoom avant
		Zoom arrière
		Masquer les commandes de vue.
	Masquer ou afficher les commandes	 pour afficher les commandes masquées.  pour masquer les commandes.

Bouton	Fonction	Appuyer pour...
	Ouvre les commandes de cartographie	Voir Cartographier le guidage et les caractéristiques, 208 .
	Ouvre la configuration du guidage automatique	
	Ouvre les commandes de champ	Voir Champs, 206 .
	Désengager le système de guidage automatique	Désengager le système de guidage automatique. Indique que vous utilisez actuellement le guidage automatique sur une ligne ou un modèle de guidage.
	Indicateur seulement	Indique que le système de guidage automatique ne peut pas être utilisé.
	Engager le guidage automatique	Engager. Indique que le guidage automatique est prêt à être engagé.
	Activer l'entrée vidéo externe	
	Affichage plein écran vidéo externe	Remplacer l'écran de guidage par un flux vidéo. Appuyez une nouvelle fois pour revenir à l'affichage de l'écran de guidage.
	État du transfert de données pour Office Sync	<ul style="list-style-type: none"> • Si des données de champ sont en cours d'envoi ou de réception, une icône en haut à droite de l'écran s'affiche. • Si des données sont en cours d'envoi ou de réception, une flèche orange clignote entre le tracteur et l'ordinateur de bureau.
 (Blanche)	État de xFill	Prêt

Bouton	Fonction	Appuyer pour...
 (Bleue)	État de xFill	Engagé, a été utilisé entre 0 et 15 minutes
 (Rouge)	État de xFill	Engagé, il reste 5 minutes
	Marche avant	Pour les systèmes EZ-Pilot et EZ-Steer, indique que vous roulez en marche avant. Voir Utilisation du système EZ-Pilot, 226 ou Utilisation du système EZ-Steer, 222 .
	Marche arrière	Pour les systèmes EZ-Pilot et EZ-Steer, indique que vous roulez en marche arrière. Voir Utilisation du système EZ-Pilot, 226 ou Utilisation du système EZ-Steer, 222 .
	État enregistrement de couverture Voir	<p>Activé :  (Vert avec coche)</p> <p>Désactivé :  (Gris avec X rouge)</p> <p>Inactif :  (Gris)</p>
 	Interrupteur de section virtuel pour Field-IQ Voir Utilisation de Field-IQ, 232 .	<p>Indique le mode de section actuel pour le contrôleur.</p> <p>Automatique : </p> <p>Manuel : </p>

Bouton	Fonction	Appuyer pour...
	Interrupteur principal virtuel pour Field IQ Voir Utilisation de Field-IQ, 232.	Indique l'état de l'Interrupteur principal. Activé :  Désactivé : 
	Contrôle de section pour Field-IQ Voir Utilisation de Field-IQ, 232.	Automatique :  Manuel : 

Écran *Paramètres*

Dans l'écran *Paramètres*, vous pouvez accéder à tous les paramètres. Pour accéder à l'écran *Paramètres*, appuyez sur  dans l'écran *Guidage*.

Boutons s'affichant sur l'écran *Paramètres*

Appuyez sur...	Pour aller à...	Pour exécuter des fonctions, y compris...
	Écran <i>Système</i>	<ul style="list-style-type: none"> • Assistant de démarrage rapide (voir Assistant de démarrage rapide, 192) • Paramètres de l'écran (voir Paramètres de l'écran, 193) • Paramètres avancés (voir Paramètres avancés de l'écran, 196) <ul style="list-style-type: none"> • Sauvegarder/charger des configurations • Sortie numérique • Configuration utilisateur avancée • Sortie NMEA • État (voir État, 202) • À propos de l'écran (voir À propos de l'écran, 203) • Rétablir les paramètres par défaut (voir Restaurer les paramètres par défaut, 203) • Calibrer l'écran tactile (voir Recalibrage de l'écran tactile, 203)
	Écran <i>GPS</i>	<ul style="list-style-type: none"> • Configurer le GPS, la qualité de position et les paramètres avancés (voir Configuration du GPS, 170) • Visualiser l'état GPS, satellite, DGPS (voir Configuration du GPS, 170)
	Écran <i>Données</i>	<ul style="list-style-type: none"> • Gérer des données (voir Gestion des données, 182) • Configurer Office Sync (voir Configuration d'Office Sync, 184)

Appuyez sur...	Pour aller à...	Pour exécuter des fonctions, y compris...
	Écran <i>Guidage</i>	<ul style="list-style-type: none"> • Paramètres de virage (voir Paramètres de guidage, 150) • Paramètres de couverture (voir Paramètres de guidage, 150) • Paramètres de décalage (voir Paramètres de guidage, 150) • Paramètres de cartographie (voir Paramètres de guidage, 150) • Enregistrement FreeForm (voir Paramètres de guidage, 150) • Commutation Tournière/Remplissage (voir Paramètres de guidage, 150) • Paramétrage des bordures (voir Paramètres de guidage, 150)
	Écran <i>Outil</i>	Configurer : <ul style="list-style-type: none"> • Outil (voir Configuration de Field-IQ pour les outils, 121) • Contrôle d'application (voir Paramétrage de contrôle de section, 133) • Contrôle de hauteur de rampe (voir Configuration du contrôle de hauteur de rampe Field-IQ, 144) • Monitoring de rendement (voir Configuration du monitoring de rendement, 160)
	Écran <i>Véhicule</i>	Configurer et visualiser l'état du guidage automatique. Voir Système de guidage EZ-Steer, 61 , Configuration du système EZ-Pilot, 54 , Configuration du système Autopilot, 68 .

Commandes de navigation

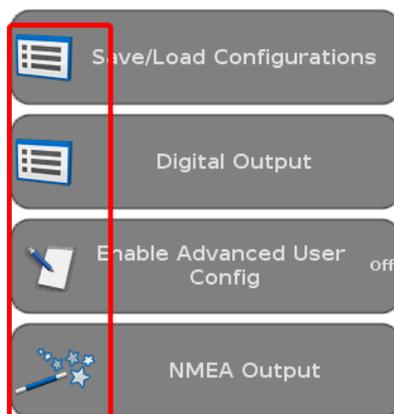
Pour naviguer d'un écran à l'autre, appuyez sur le bouton approprié.

Bouton	Fonction	Bouton	Fonction
	Aller à l'écran suivant		Annuler les modifications

Bouton	Fonction	Bouton	Fonction
	Aller à l'écran précédent		Accepter / enregistrer les modifications

Icônes sur boutons

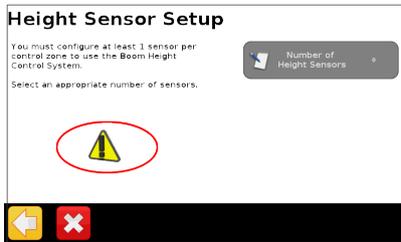
La présence d'icônes sur les boutons dans les écrans de paramètres indiquent les écrans supplémentaires auxquels ils mènent.



Bouton	Fonction	Bouton	Fonction
	Menu		Assistant de configuration
	Configurer		État
	Entrer ou éditer des informations		

Icônes d'information

Certains écrans comprennent une icône qui vous permet de déterminer rapidement le type d'information s'affichant à l'écran.



Icône	Indique...	Icône	Indique...
	Configuration terminée		Alerte générale
	Avertissement critique		Information

Guidage de véhicule

Dans ce chapitre :

- [Système de guidage EZ-Steer, 61](#)
- [Système de guidage EZ-Pilot, 54](#)
- [Système de guidage Autopilot, 68](#)
- [Configuration d'une pédale ou d'un interrupteur à bascule, 86](#)
- [Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87](#)

Vous pouvez configurer l'CFX-750 display pour utiliser des systèmes de guidage automatique pour votre véhicule, notamment le système EZ-Steer, le système EZ-Pilot et le système Autopilot.

Système de guidage EZ-Pilot

Le système de guidage automatique EZ-Pilot vous permet de guider automatiquement votre véhicule sur une ligne ou un modèle de guidage que vous créez en utilisant l'CFX-750 display.

- Configuration (voir [Configuration du système EZ-Steer, 61](#))
- Calibrage (voir [Calibrage du système EZ-Steer, 64](#))
- Utilisation (voir [Utilisation du système EZ-Pilot, 226](#))

Configuration du système EZ-Pilot

Pour visualiser et ajuster les paramètres pour le système EZ-Steer :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Appuyez sur **Auto Guidage** puis sur **Configuration EZ-Pilot**.
Remarque – Si le bouton de configuration EZ-Pilot ne s'affiche pas, appuyez sur Type de système de guidage automatique puis appuyez sur EZ-Pilot pour votre contrôleur.
4. Complétez les paramètres pour configurer le système EZ-Pilot.
5. Une fois les paramètres complets, calibrez le système EZ-Pilot (voir [Calibrage du système EZ-Steer, 64](#)).

La configuration du système EZ-Pilot comprend les catégories suivantes :

- [Options Engagement](#)
- [Config. véhicule](#)
- [Agressivité](#)
- [Avancé](#)
- [Mode Démo EZ-Pilot](#)

Options Engagement

Paramètre	Explication
Vitesse minimum/maximum	Entrer les vitesses minimum et maximum auxquelles le système EZ-Pilot désengagera : <ul style="list-style-type: none"> • Minimum : entre 1,6 et 25,5 km/h (1,0 et 15,9 mph) • Maximum : entre 1,6 et 28,8 km/h (1,0 et 18,0 mph)

Paramètre	Explication
Angle maximum	Le système EZ-Pilot n'engagera pas si le véhicule se dirige vers la ligne de guidage en formant un angle supérieur à l'angle maximum. Entrer un angle compris entre 5 et 45 degrés.
Engager/Désengager hors ligne	<ul style="list-style-type: none"> Engagement hors ligne : Le système n'engagera pas quand le véhicule se trouvera au-delà de cette distance hors ligne. Entrer une distance comprise entre 0,2 et 8,2 m (0' 5" et 27' 0"). Désengager hors ligne : Le système désengagera automatiquement quand le véhicule se trouvera au-delà de cette distance hors ligne. Entrer une distance comprise entre 0,2 et 8,2 m (0' 6" et 27' 0").
Sensibilité repr. manuel	Force requise pour désengager le système. Entrer un incrément compris entre 1 et 100 %.
Délai opérateur	Entrer un temps compris entre 1 et 60 minute(s).

Config. véhicule

Paramètre	Explication
Type de véhicule	Le type de véhicule sur lequel le système EZ-Pilot sera installé.
Empattement	Voir Dimensions du véhicule dans Calibrage du système EZ-Pilot, 56
Hauteur antenne	Voir Dimensions du véhicule dans Calibrage du système EZ-Pilot, 56
Décalage entre Antenne et Essieu	Voir Dimensions du véhicule dans Calibrage du système EZ-Pilot, 56
Bande morte gauche/droite	<p>Reste la plupart du temps sur un même côté de la ligne.</p> <ul style="list-style-type: none"> Si le véhicule reste du côté gauche de la ligne, augmenter la valeur de décalage de bande morte vers la droite. Si le véhicule reste du côté droit de la ligne, augmenter la valeur de décalage de bande morte vers la gauche.
Vitesse moteur	La vitesse du moteur d'entraînement d'EZ-Pilot.

Agressivité

Paramètre	Explication
Agressivité sur la ligne	Agressivité avec laquelle le système EZ-Pilot corrige les déviations de la ligne de guidage. Entrer une valeur comprise entre 50 et 150 %.
Agressivité d'approche	Rapidité avec laquelle le système EZ-Pilot dirige le véhicule sur la ligne de guidage. Entrer une valeur comprise entre 50 et 150 %

Avancé

Paramètre	Explication
Angle de décalage de roulis.	
Estimer la déviation d'angle de guidage	Activer pour permettre la capacité à amener la distance hors ligne à zéro.
Angle d'approche dynamique	Activer pour avoir une acquisition de ligne plus agressive.
Limite de cycle guidage	Pour un guidage plus lisse, augmenter la valeur. Remarque – Une valeur trop basse causera une instabilité.
Limite d'accélération guidage	Pour un guidage plus lisse, augmenter la valeur. Remarque – Une valeur trop basse causera une instabilité.

Démo EZ-Pilot

Le mode démo EZ-Pilot est utile pour s'entraîner à la définition de champs, à l'enregistrement de couverture ou au guidage assisté.

Remarque – Le mode démo EZ-Pilot nécessite un contrôleur EZ-Pilot, un moteur, et un simulateur EZ-Pilot.

Cette option est disponible si vous avez chargé le type de démo véhicule à partir de la base de données de véhicules (VDB). (Voir [Charger VDB, 70.](#))

Calibrage du système EZ-Pilot

Avant de commencer à utiliser l'écran, vous devez calibrer le système EZ-Pilot. Pour cela, effectuez toutes les étapes de l'Assistant de démarrage rapide (voir [Assistant de démarrage rapide, 192](#))

s'affichant la première fois que vous utilisez l'écran.

Remarque – *Le GPS doit être connecté.*

Pour calibrer le système EZ-Pilot ultérieurement :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Appuyez sur **Auto Guidage** puis sur **Configuration EZ-Pilot**.

Remarque – *Si le bouton de configuration EZ-Pilot ne s'affiche pas, appuyez sur Type de système de guidage automatique puis appuyez sur EZ-Pilot pour votre contrôleur.*

Dans l'écran *Configuration EZ-Pilot*, appuyez sur **Assistant de calibrage EZ-Pilot**. L'Assistant vous guide tout au long des processus suivants :

- [Dimensions du véhicule](#)
- [Calibrage roulis T3™](#)
- [Calibrage de l'angle par tour](#)
- [Calibrage du système EZ-Pilot](#)

Dimensions du véhicule

Pour un guidage optimum, vous devez mesurer exactement les dimensions de votre véhicule et les saisir sur l'écran.

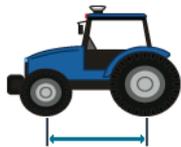
Remarque – *N'entrez pas de valeurs de calibrage provenant des systèmes EZ-Guide® Plus ou EZ-Steer. Ceci peut entraîner un très mauvais contrôle du véhicule, y compris des écarts et/ou de fortes oscillations.*

Pour rationaliser le processus de calibrage, vous pouvez mesurer les dimensions du véhicule et les enregistrer pour les saisir ultérieurement.

Les techniques à utiliser pour prendre les mesures du véhicule sont décrites ci-après. Voir également [Configuration du système EZ-Steer, 61](#) pour des informations sur les dimensions du véhicule.

1. Avant de prendre les mesures :
 - a. Stationnez le véhicule sur un sol plat.
 - b. Assurez-vous que le véhicule est droit, l'axe du corps étant parallèle aux roues.
2. Mesurez le véhicule.

Pour mesurer...	Mesurer à partir...
Empattement	du centre (l'essieu) de la roue avant au centre de la roue arrière. Noter que la cote de l'empattement pour : <ul style="list-style-type: none">• les véhicules à chenilles est exactement la moitié de la longueur de la chenille.• les véhicules articulés à 4 roues motrices est la moitié de la distance entre le centre des roues avant et arrière.
Hauteur antenne	Sol au haut de l'antenne GPS.



Pour mesurer...	Mesurer à partir...
Décalage entre Antenne et Essieu	<p>du centre (l'essieu) de la roue avant ou arrière au haut de l'antenne GPS.</p> <p>Remarque – <i>Veillez à prendre cette mesure à 7,6 cm près (3 pouces) car une distance incorrecte peut engendrer des performances de guidage médiocres.</i></p> <p>Prenez la mesure de l'antenne au point correct de votre véhicule :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Essieu arrière : <ul style="list-style-type: none"> • 4 RM • Pulvérisateur • Floater • Camion • Essieu avant : <ul style="list-style-type: none"> • tracteur 4 roues motrices • Moisson. batt. • Andainneur <p>Remarque – <i>Pour les andainneurs, il est recommandé de placer l'antenne directement au-dessus de l'essieu avant ou légèrement devant.</i></p> <ul style="list-style-type: none"> • Centre de chenille : tracteur à chenilles <p>Si l'antenne est :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Devant l'essieu, entrez une distance Avant • Derrière l'essieu, entrez une distance Arrière



Calibrage roulis T3

Le capteur de roulis T3 permet à l'écran de gérer la compensation de terrain dans l'IMD-600.

1. Saisir une valeur précise pour l'orientation de l'IMD-600.



2. Stationner le véhicule et marquer la position intérieure des deux paires de roues.
3. Rester immobilisé pendant que le système calcule le décalage de roulis. Ceci prend environ 20 secondes.

4. Faire un demi tour et positionner le véhicule sur les marques précédemment effectuées.
5. Rester immobilisé pendant que le système calcule le décalage de roulis. Ceci prend environ 20 secondes.

Calibrage de l'angle par tour

Définissez tout d'abord l'orientation de l'IMD-600 et effectuez le calibrage de la compensation de terrain T3.

Vous devez faire fonctionner le véhicule dans un champ ouvert avec suffisamment d'espace pour effectuer des virages à droite et à gauche avec le véhicule.

1. Appuyez sur **Calibrage de l'angle par tour droit**.
2. Roulez en marche avant jusqu'à ce que l'icône  (jaune) s'affiche puis appuyez sur cette icône.

Remarque – Pour obtenir un résultat optimal, roulez à une vitesse comprise entre 3 et 6 km/h.

Laissez le système fonctionner pendant 20 secondes jusqu'à ce que vous receviez un message indiquant que le calibrage est terminé.

3. Répétez les étapes 1 à 2 pour le calibrage de l'angle par tour gauche.

Calibrage du système EZ-Pilot

1. Dans un champ dégagé, commencez à rouler et appuyez sur .
2. Parcourez une cinquantaine de mètres, puis appuyez sur .

Une série d'écrans de calibrage vous permet d'ajuster tous les paramètres comme nécessaire.

Système de guidage EZ-Steer

Le système de guidage automatique EZ-Steer vous permet de guider automatiquement votre véhicule sur une ligne ou un modèle de guidage que vous créez en utilisant l'CFX-750 display.

- Configuration (voir [Configuration du système EZ-Steer, 61](#))
- Calibrage (voir [Calibrage du système EZ-Steer, 64](#))
- Utilisation (voir [Utilisation du système EZ-Steer, 222](#))

Configuration du système EZ-Steer

Pour visualiser et ajuster les paramètres pour le système EZ-Steer :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .

2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .

3. Appuyez sur **Auto Guidage** puis sur **Installation EZ-Steer**.

Remarque – Si le bouton de configuration EZ-Steer ne s'affiche pas, appuyez sur *Type de système de guidage automatique* puis appuyez sur *EZ-Steer* pour votre contrôleur.

4. Complétez les paramètres pour configurer le système EZ-Steer.

5. Une fois les paramètres complets, calibrez le système EZ-Steer (voir [Calibrage du système EZ-Steer, 64](#)).

La configuration du système EZ-Steer comprend les catégories suivantes :

- [Options Engagement](#)
- [Config. véhicule](#)
- [Agressivité](#)
- [Avancé](#)
- [Démo EZ-Steer](#)

Options Engagement

Paramètre	Explication
Vitesse minimum/maximum	Vitesse de désengagement pour le système EZ-Steer : <i>Minimum</i> : entre 1,6 et 25,5 km/h (1,0 et 15,9 mph). <i>Maximum</i> : entre 1,6 et 28,8 km/h (1,0 et 18,0 mph).

Paramètre	Explication
Angle maximum	Le système n'engagera pas si le véhicule se dirige vers la ligne de guidage en formant un angle supérieur à l'angle maximum. Entrer un angle compris entre 5 et 45 degrés.
Engager/Désengager hors ligne	<ul style="list-style-type: none"> Engagement hors ligne : Le système n'engagera pas si la distance entre le véhicule et la ligne de guidage est supérieure à cette distance. Entrer une distance comprise entre 0,2 et 8,2 m (0' 5" et 27' 0"). Désengager hors ligne : Le système désengagera automatiquement quand le véhicule se trouvera au-delà de cette distance hors ligne. Entrer une distance comprise entre 0,2 et 8,2 m (0' 6" et 27' 0").
Engager/Désengager hors ligne	<ul style="list-style-type: none"> Engagement hors ligne : Le système n'engagera pas si le véhicule est à une distance de la ligne qui est supérieure à la distance d'engagement hors ligne. Entrer une distance comprise entre 0,2 et 8,2 m (0' 5" et 27' 0"). Désengager hors ligne : Le système désengagera automatiquement quand le véhicule se trouvera au-delà de la valeur hors ligne de désengagement. Entrer une distance comprise entre 0,2 et 8,2 m (0' 6" et 27' 0").
Sensibilité repr. manuel	Force requise pour désengager le système. Entrer un incrément compris entre 1 et 100 %.
Switch externe EZ-Steer	Activer ou désactiver des fonctions de sécurité supplémentaires.
Délai opérateur EZ-Steer	Entrer un temps compris entre 1 et 60 minute(s).

Config. véhicule

Paramètre	Explication
Type de véhicule	Entrer le type de véhicule sur lequel le système EZ-Steer sera installé.
Empattement	Voir Dimensions du véhicule dans Calibrage du système EZ-Steer, 64
Hauteur antenne	Voir Dimensions du véhicule dans Calibrage du système EZ-Steer, 64
Décalage entre Antenne et Essieu	Voir Dimensions du véhicule dans Calibrage du système EZ-Steer, 64

Paramètre	Explication
Angle par tour	Ajuster l'angle de rotation des roues au cours d'un tour complet du volant. Entrer un angle compris entre 2 et 149 degrés.
Bande morte gauche/droite	Ajuster ce paramètre si le véhicule est systématiquement décalé vers la droite ou la gauche de la ligne de guidage. Entrer une dimension de 0 à 30,48 cm (0-12").
Vitesse moteur	Contrôler la vitesse du moteur d'entraînement d'EZ-Steer.
Le sens du moteur est inversé	Oui ou non.
Retard de direction Pulvérisateur	Représente le délai de direction du véhicule lors de l'utilisation d'un pulvérisateur. Entrer une valeur comprise entre 0,1 et 1,5.
Retard direction andaineur	Représente le délai de direction du véhicule lors de l'utilisation d'un andaineur. Entrer une valeur comprise entre 0,1 et 1,5.

Agressivité

Paramètre	Explication
Agressivité sur la ligne	Agressivité avec laquelle le système EZ-Steer corrige les déviations de la ligne de guidage. Entrer une valeur comprise entre 50 et 150 %.
Agressivité d'approche	Rapidité avec laquelle le système EZ-Steer dirige le véhicule sur la ligne de guidage. Entrer une valeur comprise entre 50 et 150 %

Avancé

Paramètre	Explication
Angle de décalage de roulis.	
Estimer la déviation d'angle de guidage	Activer pour permettre la capacité à amener la distance hors ligne à zéro.
Angle d'approche dynamique	Activer pour avoir une acquisition de ligne plus agressive.

Paramètre	Explication
Limite de cycle guidage	Pour un guidage plus lisse, augmenter la valeur. Remarque – Une valeur trop basse causera une instabilité.
Limite d'accélération guidage	Pour un guidage plus lisse, augmenter la valeur. Remarque – Une valeur trop basse causera une instabilité.

Démo EZ-Steer

Remarque – Le mode démo EZ-Steer requiert un contrôleur EZ-Steer, un moteur et un simulateur EZ-Steer (réf. 54836-00).

Cette option est disponible si vous avez chargé le type de démo véhicule à partir de la base de données de véhicules (VDB). (Voir [Charger VDB, 70.](#))

Le mode démo EZ-Steer est utile pour s'entraîner à la définition de champs, à l'enregistrement de couverture ou au guidage assisté.

Calibrage du système EZ-Steer

Avant de commencer à utiliser l'CFX-750 display avec le système EZ-Steer, vous devez effectuer les étapes de calibrage.

Pour cela, effectuez toutes les étapes de l'Assistant de démarrage rapide (voir [Assistant de démarrage rapide, 37](#)) s'affichant la première fois que vous utilisez l'CFX-750 display.

Remarque – Vous devez avoir un GPS connecté pour effectuer le calibrage.

1. Configurez d'abord le système EZ-Steer (voir [Configuration du système EZ-Steer, 61.](#))
2. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
4. Dans l'écran *Véhicule*, appuyez sur **Configuration guidage automatique.**
5. Dans l'écran *Installation EZ-Steer*, appuyez sur **Assistant de Calibrage EZ-Steer.**

L'Assistant vous guide tout au long des processus suivants :

- [Dimensions du véhicule](#)
- [Calibrage roulis T2®](#)
- [Calibrage du système EZ-Steer](#)

Dimensions du véhicule

Pour un guidage optimum, vous devez mesurer exactement les dimensions de votre véhicule et les saisir sur l'écran.

Remarque – N'entrez pas de valeurs de calibrage provenant des systèmes EZ-Guide® Plus ou EZ-Steer® T2. Ceci peut entraîner un très mauvais contrôle du véhicule, y compris des écarts et/ou de fortes oscillations.

Pour rationaliser le processus de calibrage, vous pouvez mesurer les dimensions du véhicule et les enregistrer pour les saisir ultérieurement.

Les techniques à utiliser pour prendre les mesures du véhicule sont décrites ci-après. Voir également [Configuration du système EZ-Steer, 61](#) pour des informations sur les dimensions du véhicule.

Avant de prendre les mesures, positionnez votre véhicule comme suit :

- Stationnez le véhicule sur un sol plat.
- Assurez-vous que le véhicule est droit, l'axe du corps étant parallèle aux roues.

Mesurez le véhicule.

Pour mesurer...	Mesurer à partir...
	du centre (l'essieu) de la roue avant au centre de la roue arrière. Noter que la cote de l'empattement pour : <ul style="list-style-type: none"> • les véhicules à chenilles est exactement la moitié de la longueur de la chenille • les véhicules articulés à 4 roues motrices est la moitié de la distance entre le centre des roues avant et arrière.
	Sol au haut de l'antenne GPS.

Pour mesurer...	Mesurer à partir...
Décalage entre Antenne et Essieu	<p>du centre (l'essieu) de la roue avant ou arrière au haut de l'antenne GPS.</p> <p>Remarque – <i>Veillez à prendre cette mesure à 7,6 cm près (3 pouces) car une distance incorrecte peut engendrer des performances de guidage médiocres.</i></p> <p>Prenez la mesure de l'antenne au point correct de votre véhicule :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Essieu arrière : <ul style="list-style-type: none"> • 4 RM • Pulvérisateur • Floater • Camion • Essieu avant : <ul style="list-style-type: none"> • Tracteur 4 roues motrices • Moisson. batt. • Centre de chenille : tracteur à chenilles <p>Si l'antenne est :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Devant l'essieu, entrez une distance Avant • Derrière l'essieu, entrez une distance Arrière



Calibrage roulis T2

Le calibrage du capteur de roulis T2 permet à l'écran de gérer la compensation de terrain dans le contrôleur EZ-Steer. Pour cette étape, vous devez :

1. Entrer une valeur exacte pour l'orientation de contrôleur.
2. Stationner le véhicule et marquer la position intérieure des deux paires de roues.
3. Rester immobilisé pendant que le système calcule le décalage de roulis. Ceci prend environ 20 secondes.
4. Faire un demi tour et positionner le véhicule sur les marques précédemment effectuées.
5. Rester immobilisé pendant que le système calcule le décalage de roulis. Ceci prend environ 20 secondes.

Calibrage du système EZ-Steer

Durant cette étape, vous devez conduire et vous engager sur une ligne droite AB dans un champ dégagé :

1. Commencez à conduire puis appuyez sur  .
2. Parcourez env. 48 mètres puis appuyez sur  . Une série d'écrans de calibrage vous permet d'ajuster tous les paramètres comme nécessaire.

Système de guidage Autopilot

Le système de guidage automatique Autopilot vous permet de guider automatiquement votre véhicule sur une ligne ou un modèle de guidage que vous créez en utilisant l'CFX-750 display.

- Configuration et calibrage du système Autopilot (voir [Configuration du système Autopilot, 68](#))
- Paramètres avancés (voir [Paramètres avancés pour le système Autopilot, 82](#))
- État et diagnostics (voir [État/diagnostics pour le système Autopilot, 83](#))
- Enregistrer ou restaurer un fichier de configuration de véhicule (voir [Enregistrer ou restaurer un fichier de configuration de véhicule, 86](#))
- Utilisation du système Autopilot (voir [Utilisation du système Autopilot, 228](#))

Configuration du système Autopilot

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Véhicule*, appuyez sur **Auto Guidage**.
4. Dans l'écran *Configuration guidage automatique*, appuyez sur **Autopilot**.
5. Appuyez sur **Configuration Autopilot**.
6. Dans l'écran *Configuration Autopilot*, complétez les paramètres selon les besoins.

Remarque – Les boutons affichés dépendent de la configuration du véhicule chargé à partir de la base de données de véhicules (VDB) ou d'une configuration de véhicule restaurée.

Paramètre	Explication
Charger VDB	Accédez à la base de données de véhicules de Trimble pour une configuration de base en la chargeant à partir d'un lecteur USB. Voir Charger VDB, 70 .
Reprise en Manuel	Ajuste la force requise pour désengager le système lorsque le conducteur tourne le volant de direction pour convertisseur de pression et certains systèmes à encodeur en quadrature. Selon la méthode de reprise en manuel, il se peut que cette option ne soit pas disponible. Voir Reprise en manuel, 70 .

Paramètre	Explication
Orientation Contrôleur	Détermine la position/l'orientation du contrôleur tel qu'il est installé actuellement dans le véhicule. Voir Orientation du contrôleur, 71 .
Acquisition de ligne	Agressivité à laquelle le système Autopilot commande au véhicule de se diriger vers la ligne de guidage actuelle. Remarque – Si Acquisition de ligne est défini sur une valeur supérieure aux capacités de guidage du système hydraulique du véhicule, il se peut qu'une certaine instabilité apparaisse. Vérifiez la stabilité à la vitesse indiquée. Voir Acquisition de ligne, 72 .
Calibrage du capteur de direction	La tension de sortie du potentiomètre de direction signalée convertie en une mesure d'angle de direction équivalente. Pour configurer des capteurs AutoSense™, allez à Configuration guidage automatique / Paramètres avancés / Opérations Autopilot / Capteur de direction Autopilot. Voir Calibrage du capteur de direction, 73 .
Autopilot Calibrage Automatique Bande Morte	La commande de valve minimum requise pour un mouvement de guidage. Voir Calibrage de bande morte automatique Autopilot, 75 .
Autopilot Paramétrage Gain	La valeur de gain proportionnelle (PGain) pour contrôler le dépassement et la faculté de réponse du guidage de véhicule. Voir Calibrage de gain de guidage Autopilot, 77 .
Compensation roulis/antenne	Les décalages pour compenser les variations dans la position du NavController II et le montage du récepteur GNSS. Voir Compensation roulis/antenne, 79 .
Paramètres de performance	Ajuste la faculté de réponse du contrôleur pour favoriser une précision élevée ou une stabilité élevée dans les calculs de guidage (pour les pulvérisateurs pris en charge et certains andaineurs seulement). Voir Paramètres de performance, 82 .

Paramètre	Explication
Mode démo Autopilot	<p>Remarque – Le mode démo Autopilot nécessite un contrôleur Autopilot, un moteur, et un simulateur.</p> <p>Cette option est disponible si vous avez chargé le type de démo véhicule à partir de la base de données de véhicules (VDB). (Voir Charger VDB, 70.)</p> <p>Le mode démo Autopilot est utile pour s'entraîner à la définition de champs, à l'enregistrement de couverture ou au guidage assisté.</p>

Charger VDB

Remarque – Avant de charger une base de données de véhicules dans l'CFX-750 display, allez chez les partenaires ou contactez votre revendeur local pour obtenir les tout derniers fichiers VDB de Trimble et déterminer le modèle de véhicule qui est recommandé pour votre installation.

Pour charger un fichier de profil de véhicule à partir du fichier de base de données de véhicules de Trimble :

1. Copiez le fichier vdb dans cet emplacement sur un lecteur USB : **Racine / AgGPS / Autopilot/ VDB.**
2. Insérez le lecteur USB dans le port arrière de l'CFX-750 display.
3. Dans l'écran *Configuration Autopilot*, appuyez sur **Charger VDB**. Un certain nombre de messages d'avertissement relatifs au téléchargement s'affichent.
4. Sélectionnez le fichier de véhicule approprié pour votre véhicule sur la base des recommandations des partenaires ou de votre revendeur Trimble, puis appuyez sur .

Un certain nombre de messages d'avertissement relatifs au téléchargement s'affichent. Le système redémarre la communication avec le NavController II.

Reprise en manuel

 **AVERTISSEMENT** – Un ajustement incorrect du calibrage de la sensibilité de reprise en manuel peut entraîner un dysfonctionnement de cette fonction essentielle à la sécurité et engendrer, par là, des blessures personnelles ou un endommagement du véhicule. Ne choisissez pas un réglage qui soit trop, ou pas assez, sensible. Il est vital de ne pas régler la sensibilité si bas que le système ne détecte aucun mouvement du volant de direction.

Remarque – Le calibrage de la sensibilité de la reprise en manuel n'est valide que pour les plateformes employant un convertisseur de pression pour la fonction de reprise en manuel.

Il est vivement recommandé de n'effectuer ce calibrage que s'il est déterminé que la sensibilité par défaut est inacceptable dans toutes les conditions de fonctionnement. Le paramètre de sensibilité par défaut fournit un équilibre entre une activation rapide de la fonction de reprise et le rejet du

mouvement de volant suite à un contact accidentel (du fait d'un trajet dans un champ accidenté, par exemple).

Ajustez le paramètre en augmentant ou en diminuant le paramètre de tension par incréments de 0,10 V. La tension maximum et minimum est établie par véhicule et par paramètre opérationnel.

La tension ou la sensibilité *Valeur de capteur actuelle* est affichée avec l'état *Reprise* qui repose sur la comparaison entre la valeur du paramètre et la valeur de capteur signalée. Lorsque la valeur seuil est :

- Augmentée, la fonction de reprise en manuel est moins sensible aux mouvements du volant.
- Diminuée, la fonction de reprise en manuel est plus sensible aux mouvements du volant et désengagera la fonction Autopilot plus tôt.

Véhicule à l'arrêt :

1. Tournez le volant et notez l'effort requis pour activer l'état *Reprise* sur l'écran.
2. Ajustez le niveau de sensibilité vers le haut ou vers le bas en l'augmentant ou en le diminuant par incréments de 0,20 unité.
3. Tournez le volant et déterminez si la fonctionnalité de reprise en manuel est à un niveau de sensibilité acceptable en évaluant l'effort requis par rapport à l'état *Reprise* sur l'écran.
4. Répétez les étapes 1 à 3 jusqu'à ce que l'écran *Calibrage* indique une réponse appropriée.
Il est recommandé d'évaluer les performances de la fonction de reprise en manuel dans des conditions de charge et/ou d'activités pouvant affecter la pression du système hydraulique.
5. Appuyez sur  lorsque la reprise en manuel répond de façon optimale.

Orientation du contrôleur

Remarque – Les images du NavController II sur l'écran représentent l'orientation de montage vue du dessus, avec l'avant du tracteur pointant vers le haut de l'écran.

1. Choisissez le type d'entrée que vous voulez effectuer pour l'orientation du contrôleur :
 - Entrée orthogonale : Utilisez cette option si la position de montage du contrôle a été effectuée par incréments de 90° autour de l'axe X, Y, Z.
 - Entrée Directe : Utilisez cette option si la position de montage a été effectuée dans des degrés de roulis, de tangage et de lacet connus.
2. Pour l'entrée orthogonale :
 - a. Dans l'écran *Orientation du connecteur*, faites correspondre l'image du contrôleur sur l'écran à l'orientation (direction de montage) des connecteurs de câblage du NavController II vus du dessus et avec l'avant du tracteur pointant vers le haut de l'écran.

Ignorez la direction de référence de l'étiquetage du NavController II pendant cette étape.

Une fois atteinte l'orientation de connecteur correcte, appuyez sur .

- b. Dans l'écran *Orientation d'étiquette*, faites correspondre l'image du contrôleur sur l'écran à l'orientation (direction de montage) du panneau d'étiquetage du NavController II vu du dessus et avec l'avant du tracteur pointant vers le haut de l'écran.

Ignorez la direction de référence des connecteurs de câblage du NavController II pendant cette étape.

Une fois atteinte l'orientation d'étiquette correcte, appuyez sur .

3. Pour l'entrée directe :

- a. Entrez les angles de montage du contrôleur par rapport à l'état Roulis = 0, Tangage = 0, Lacet = 0 du contrôleur.

L'état 0,0,0 du contrôleur est défini avec les connecteurs de câblage orientés vers l'arrière du tracteur et le panneau d'étiquette orienté vers le haut lorsque vu du dessus.

Axe d'entrée directe	Explication
Lacet	Rotation autour de l'axe z : Initialement, le bord avant du contrôleur se déplace vers la droite et le bord arrière du contrôleur se déplace vers la gauche.
Tangage	Rotation autour de l'axe x : Initialement, le bord avant du contrôleur se déplace vers le haut et le bord arrière du contrôleur se déplace vers le bas.
Roulis	Rotation autour de l'axe y : Initialement, le bord gauche du contrôleur se déplace vers le haut et le bord droit du contrôleur se déplace vers le bas.

- b. Lorsque l'orientation correcte du contrôleur est définie, appuyez sur .

Acquisition de ligne

L'acquisition de ligne vous permet de régler plus finement la façon dont le système Autopilot commande au système hydraulique de guidage d'approcher de la ligne.

Paramètre	Explication
Agressivité de prise de ligne	<p>Vitesse à laquelle le système de guidage commande au véhicule de se diriger vers la ligne de guidage actuelle. La valeur peut être ajustée à une valeur comprise entre 50 % et 150 % de la valeur calculée.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Avec un paramètre plus élevé, le véhicule s'approche de la ligne rapidement, mais risque de dépasser la ligne en raison d'angles d'approche plus grands. • Avec un paramètre plus bas, le véhicule se dirige plus lentement vers la ligne, mais est moins sujet à un dépassement de ligne en raison d'angles d'approche plus petits. <p>Remarque – Testez la performance de l'acquisition de ligne à une vitesse égale, inférieure et supérieure à celle spécifiée dans le message d'avertissement concernant la stabilité du véhicule dans l'écran Acquisition. Selon les capacités de la machine, une acquisition de ligne plus élevée peut causer une certaine instabilité en raison de l'incapacité du guidage de véhicule à répondre suffisamment rapidement. Cette valeur de vitesse indiquée change en fonction du paramètre d'agressivité d'acquisition de ligne sélectionné.</p>
Agressivité d'engagement	<p>Agressivité à laquelle le véhicule réagit initialement lorsque vous appuyez sur le bouton d'engagement.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Avec un paramètre plus élevé, le véhicule réagira plus rapidement et plus agressivement lorsque vous appuierez sur le bouton d'engagement. • Avec un paramètre plus bas, le véhicule réagira plus lentement et plus doucement la première fois que vous appuierez sur le bouton d'engagement. <p>Après avoir ajusté les paramètres Steering Acquisition (Acquisition de guidage), ré-évaluez la performance à la vitesse de fonctionnement normale du véhicule et de l'outil, puis au-dessous et au-dessus de cette vitesse, et procédez à des ajustements complémentaires si nécessaire.</p>

Calibrage du capteur de direction

Le calibrage du capteur de direction est requis pour convertir la tension de sortie du potentiomètre de direction en une mesure équivalente pour l'angle de direction.

Remarque – Effectuez ce calibrage avant d'essayer de calibrer les procédures de bande morte de guidage ou de correction de roulis.

Remarque – Le calibrage du capteur de direction n'est effectué que si un potentiomètre rotatif ou un capteur à effet Hall est installé sur le véhicule. Si le capteur d'angle de direction est défini sur AutoSense, l'écran Calibrage du capteur de direction ne s'affiche pas.

Pour visualiser ou éditer des paramètres AutoSense, sélectionnez Paramètres / Véhicule / Configuration guidage automatique / Opérations Autopilot / Capteur de direction Autopilot.

Pré-calibrage

1. Effectuez un pré-calibrage sur une surface plane et dure ne présentant aucun obstacle.
2. Suivez les instructions qui s'affichent à chaque écran.
3. Veillez à ce que la vitesse du tracteur soit supérieure à 1,6 km/h pendant les phases de test.

Procédure de calibrage

Remarque – Pour minimiser la surface libre nécessaire pour le calibrage complet, vous pouvez repositionner le véhicule entre les phases du test.

1. Conduisez le véhicule jusque dans un grand champ sans danger ni obstacle. Le champ doit avoir un sol lisse, meuble mais ferme.
2. Entrez dans l'assistant *Calibrage du capteur de direction*, puis notez la *Tension du capteur* et l'*Angle de direction* lorsque les roues sont droites, complètement à gauche et complètement à droite. Ceci sera utilisé à des fins de comparaison une fois que vous aurez exécuté le test.
3. Exécutez l'assistant de calibrage, lisez et suivez toutes les instructions qui s'affichent à l'écran.

Remarque – Si le volant n'est pas tourné complètement vers la gauche ou vers la droite lorsque cela est requis, ou si le capteur de direction requiert un ajustement ou un remplacement, vous devez ajuster le capteur, puis répéter le calibrage.



ATTENTION – Ne pas être en mouvement et sur une trajectoire droite causera des problèmes de performance après le calibrage.

4. Avec les roues en position :
 - a. Tout droit, roulez lentement en marche avant, puis appuyez sur .
 - b. Complètement à gauche, continuez à rouler lentement en marche avant, puis appuyez sur .
 - c. Complètement à droite, continuez à rouler lentement en marche avant, puis appuyez sur .
 - d. Tout droit, continuez à rouler lentement en marche avant, puis appuyez sur .

5. Une fois le calibrage terminé, les résultats de Tension du capteur et d'Angle de direction s'affichent. Surveillez l'angle de direction pour garantir :
 - a. Une mesure d'angle systématique aux extrémités du braquage pendant que vous tournez manuellement les roues totalement vers la droite et vers la gauche.
 - b. Une mesure d'angle qui est proche de zéro pendant que vous tournez manuellement les roues en position tout droit.Si nécessaire, répétez la procédure de calibrage.
6. Vérifiez que la tension et l'angle sont tous deux acceptables, puis appuyez sur .

Calibrage de bande morte automatique Autopilot

 **AVERTISSEMENT** – De nombreux et soudains changements de géométrie satellite causés par des satellites bloqués peuvent entraîner des déplacements de position significatifs. Lors du fonctionnement dans ces conditions, les systèmes de guidage automatique peuvent réagir de façon abrupte. Pour éviter tout dommage corporel ou matériel lorsque vous opérez dans ces conditions, désactivez le système d'autoguidage et prenez le contrôle manuel du véhicule jusqu'à ce que les conditions s'améliorent.

 **AVERTISSEMENT** – Des obstacles dans le champ peuvent causer des collisions, ce qui peut vous blesser ou endommager le véhicule. Si un obstacle dans le champ rend dangereuse la poursuite d'une phase particulière du calibrage de la bande morte automatique, arrêtez le véhicule pour annuler la phase et tournez le volant pour désengager le système. Repositionnez le véhicule et reprenez à la phase de test actuelle.

Remarque – La configuration et le calibrage du capteur de direction doivent être effectués avant d'exécuter cette procédure, et le fluide hydraulique du véhicule doit être à la température de fonctionnement.

En tournant le véhicule vers la droite et vers la gauche, le calibrage de bande morte automatique Autopilot exécute une série de tests sur la valve et le système hydraulique de guidage pour déterminer :

- Le point auquel un mouvement de guidage survient
- La commande de valve minimum requise pour un mouvement de guidage

Dans ce test, le système met progressivement en marche le système de guidage tout en déterminant le point gauche et droit indépendant auquel le mouvement de roue survient pour chaque direction.

Exécutez le calibrage de bande morte jusqu'à ce que la valeur de bande morte affiche pour chaque côté un changement de moins de 0,5 unité.

Le calibrage est exécuté plusieurs fois et un indicateur de progression s'affiche à l'écran pendant chaque phase du calibrage. Une fois que chaque phase est terminée, l'écran demande à l'utilisateur de diriger le véhicule dans une direction particulière.

Pré-calibrage

1. Laissez chauffer le moteur du véhicule. Le fluide hydraulique doit être à une température de fonctionnement normale pour le calibrage de bande morte.
2. Si vous effectuez le calibrage de bande morte pendant que le système est froid, répétez le calibrage de bande morte automatique une fois que le système est à la température de fonctionnement.
3. Préparez le capteur de direction. Si le véhicule possède :
 - Un appareil AutoSense, conduisez le véhicule en une ligne droite pendant au moins une minute.
 - Un potentiomètre, effectuez d'abord le calibrage du capteur de direction.

Procédure de calibrage



AVERTISSEMENT – Durant le calibrage, le véhicule va tourner doucement vers la droite ou vers la gauche. Il peut bouger d'une manière imprévisible. Pour éviter toute blessure, attendez-vous à un mouvement éventuel du véhicule.

Remarque – Pour minimiser la surface libre nécessaire pour le calibrage complet, vous pouvez repositionner le véhicule entre les phases du test.

Durant le calibrage, le véhicule va tourner doucement vers la droite ou vers la gauche. Il peut bouger d'une manière imprévisible. Pour éviter toute blessure, attendez-vous à un mouvement éventuel du véhicule.

1. Conduisez le véhicule jusque dans un grand champ sans danger ni obstacle. Le champ doit présenter des conditions de sol lisse.
2. Commencez l'assistant *Calibrage de bande morte*, puis notez la valeur de bande morte de Droite et la valeur de bande morte de Gauche. Ceci sera utilisé à des fins de comparaison une fois que vous aurez exécuté le test.
3. Exécutez l'assistant de calibrage en veillant à lire et à suivre toutes les instructions s'affichant à l'écran ainsi qu'à prendre note de tous les messages d'avertissement.
4. Faites avancer le véhicule tout droit en première vitesse à un tr/min de fonctionnement maximum et à une vitesse d'environ 1,6 km/h, puis appuyez sur .
5. Engagez l'autoguidage à l'écran. Le calibrage tourne le véhicule dans une direction. Lorsqu'il a fini le premier test pour une valeur de bande morte grossière, mettez les roues en position tout droit et engagez une nouvelle fois. Le système tourne alors dans la direction opposée pour déterminer la valeur de bande morte grossière pour cette direction. Ensuite, le système vous indique de répéter ce processus pour déterminer des valeurs plus précises pour chaque côté.
Si la différence entre les valeurs de bande morte pour le deuxième test et le troisième test :

- Est supérieure à 0,5 unité, répétez la procédure de calibrage.
- Est inférieure à 0,5 unité, appuyez sur  pour terminer le calibrage.

Calibrage de gain de guidage Autopilot



AVERTISSEMENT – Les roues peuvent se déplacer de façon abrupte pendant la procédure de gain de guidage proportionnel alors que le système Autopilot teste la réponse hydraulique à ses commandes de guidage. Pour éviter des blessures, attendez-vous à un mouvement éventuel du véhicule.

Remarque – La configuration et le calibrage du capteur de direction doivent être effectués avant d'exécuter cette procédure. Exécutez cette procédure seulement si les performances du système Autopilot ne sont pas satisfaisantes.

Le gain de guidage Autopilot (ou PGain) définit le gain proportionnel pour contrôler le dépassement et la faculté de réponse du guidage. Le paramètre PGain est un compromis entre une réponse de guidage rapide et la stabilité. Toute modification de PGain affecte deux caractéristiques de guidage :

- Temps de cycle : Le temps dont les roues avant ont besoin pour se déplacer de l'extrême gauche à l'extrême droite et inversement.
- Dépassement : Le pourcentage dont les roues avant dépassent l'angle commandé avant de trouver la bonne valeur.

La modification de ces paramètres peut corriger de légères variations dans votre véhicule dues à une réponse de valve ou à une interaction entre le pneu et le sol.

- Les valeurs de PGain élevées diminuent le temps de cycle et augmentent le dépassement. Ceci procure des réponses rapides, mais un PGain excessif peut avoir pour résultat que le guidage montre des signes d'instabilité tels qu'une tendance à dépasser excessivement et un mouvement de roue excessif lorsque le véhicule est en ligne.
- Les valeurs de PGain basses augmentent le temps de cycle et diminuent le dépassement. Ceci améliore la stabilité, mais peut entraîner de nets retards des réponses de guidage et causer un serpentement du véhicule d'un côté à l'autre.

Il est recommandé d'augmenter le gain proportionnel jusqu'au point se trouvant juste avant que l'un des événements suivants ne se passe :

- Les temps de cycle ne diminuent plus (les valeurs basses sont préférées).
- Le dépassement excède 5 – 8 % (selon le véhicule).
- Les roues tremblent de façon visible pendant la performance en ligne.

Pré-calibrage

1. Effectuez un pré-calibrage sur une surface plane et dure ne présentant aucun obstacle.
2. Maintenez la vitesse du tracteur à environ 1,6 km/h pendant le test.
3. Calibrez le gain de guidage après avoir calibré le capteur de direction.
4. Laissez chauffer le moteur du véhicule. Le fluide hydraulique doit être à une température de fonctionnement normale pour le calibrage de bande morte.

Calibrage



AVERTISSEMENT – Pendant cette procédure, les roues se déplaceront de façon abrupte. Pour éviter toute blessure, attendez-vous à un mouvement éventuel du véhicule.

Remarque – Pour minimiser la surface libre nécessaire pour effectuer le calibrage, vous pouvez repositionner le véhicule entre les phases du test.

Pendant cette procédure, les roues se déplaceront de façon abrupte. Pour éviter toute blessure, attendez-vous à un mouvement éventuel du véhicule.

1. Fermez les champs sur l'affichage avant d'effectuer le calibrage.
2. Conduisez le véhicule jusque dans un grand champ sans danger ni obstacle. Le champ doit présenter des conditions de sol lisse.
3. Exécutez l'assistant de calibrage en veillant à lire et à suivre toutes les instructions s'affichant à l'écran ainsi qu'à prendre note de tous les messages d'avertissement.
4. Dans l'écran *Ajustement gain proportionnel Autopilot*, tout en vous déplaçant, tournez les roues complètement à gauche ou complètement à droite, puis appuyez sur la commande de direction **Test** opposée.
 - Les roues tourneront automatiquement vers la position de virage complet opposée.
 - Les pourcentages de cycle et de dépassement seront signalés une fois que le test sera terminé pour le virage.
5. Une fois que les pourcentages de cycle et de dépassement sont affichés à l'écran, continuez à rouler et sélectionnez la direction de test opposée à celle que vous avez sélectionnée à l'Étape 3.
 - Les roues tourneront automatiquement vers la position de virage complet opposée.
 - Les pourcentages de cycle et de dépassement seront signalés une fois que vous aurez terminé le virage.
6. Une fois le test de cycle exécuté dans les deux directions, ajustez (si nécessaire) le PGain par un incrément de 1 unité dans la direction qui procure la réponse de véhicule requise (plus élevée pour un système plus réactif, plus basse pour un système moins réactif).

- Répétez la procédure de calibrage jusqu'à l'obtention de la réponse de véhicule appropriée, puis appuyez sur  pour terminer le calibrage.

Compensation roulis/antenne

Les mesures d'antenne aident le système à guider le véhicule plus précisément.

Avant de prendre des mesures :

- Stationnez le véhicule sur un sol plat et solide.
- Assurez-vous que le véhicule est droit, l'axe du corps étant parallèle aux roues.

Suivez attentivement les instructions et fournissez des mesures à 2,5 cm près pour les meilleurs résultats après calibrage. (Du texte s'affiche à l'écran pour vous aider à comprendre chaque mesure et chaque processus.)

Appuyez sur  une fois que vous avez ajusté l'ensemble des trois mesures correctement.

Hauteur antenne

- Mesurez verticalement la distance entre le sol et le sommet du récepteur GPS. Entrez la mesure dans les unités appropriées de l'écran.
- Appuyez sur .

Décalage entre Antenne et Essieu

- Mesurez horizontalement la distance entre le centre de l'essieu fixe et le centre du récepteur GPS. Entrez la mesure dans les unités appropriées de l'écran.
- Si le récepteur GPS est situé :
 - Devant l'essieu de mesure, appuyez sur **Avant**.
 - Derrière l'essieu de mesure, appuyez sur **Derrière**.

Type de véhicule	Mesurer à partir du centre de...
Véhicules à roues avant motrices actionnées mécaniquement	l'essieu arrière
Véhicules articulés à 4 roues motrices	l'essieu avant
Véhicules à chenilles	l'ensemble chenille

Type de véhicule	Mesurer à partir du centre de...
Moissonneuses	l'essieu avant
Véhicules andaineurs	l'essieu avant
Véhicules pulvérisateurs	l'essieu arrière

- Appuyez sur  une fois que vous avez entré le décalage correct.

Compensation roulis

Remarque – Avant de poursuivre la compensation de roulis, effectuez les calibrages de Reprise en manuel, Bande morte automatique, et Gain de guidage.



Conseil – Trimble recommande d'utiliser un mode de correction GPS hautement répétable pour la correction de roulis. Pour de meilleurs résultats, utilisez un mode RTK ou un signal OmniSTAR® HP ayant été convergé pendant au moins 20 minutes. Si vous effectuez un calibrage de roulis avec des modes de correction GPS moins précis, répétez les mesures **au moins quatre fois** pour obtenir un résultat plus cohérent.

Vous calibrez la compensation de roulis dans l'écran *Guidage* avec un champ ouvert et une ligne AB établie.

Les résultats de cette procédure doivent ensuite être entrés dans l'écran *Compensation roulis*. Répétez le processus de calibrage aussi souvent que nécessaire pour atteindre la précision requise.

Pré-calibrage

Remarque – Pour obtenir les meilleurs résultats, effectuez la procédure suivante en utilisant la méthode de placement de drapeau pour la compensation de roulis.

- Retirez tout outil du véhicule et conduisez ce dernier sur une surface plane et lisse où vous pourrez effectuer des passes d'au moins 125 m de long.
- À l'écran, créez un profil de champ ouvert et une ligne AB active.
- Exécutez la procédure de calibrage jusqu'à l'obtention de la réponse correcte.

Procédure de calibrage

Il est recommandé de placer un drapeau au niveau du centre de la barre d'attelage pour ce test afin de créer un point d'origine et une ligne centrale de référence.

- Roulez jusqu'à la ligne AB créée.
- Engagez sur la ligne sur une petite distance. Lorsque la direction du véhicule se stabilise sur la ligne AB et lorsque l'erreur hors ligne affichée est inférieure à 2 cm, arrêtez le véhicule.

3. Marquez la position du véhicule en plaçant un drapeau au-dessous du centre du trou d'enchassage de la barre d'attelage ou d'un autre point de référence répétable.
4. Continuez à conduire le véhicule sur la ligne AB et, à la fin de la ligne, faites demi-tour avec le véhicule.
5. Ré-engagez sur la ligne AB et roulez dans la direction opposée vers le repère marqué au début avec le drapeau.
6. Arrêtez le véhicule sur le même point de repère marqué au début avec le drapeau.
7. Mesurez la distance de décalage entre le point de repère d'origine et la position actuelle du véhicule.
8. Allez à l'écran d'*Calibrage roulis*.
9. Entrez la distance appropriée et la direction de décalage résultant du test.

Position du véhicule par rapport au drapeau 1	Erreur hors ligne dit que le véhicule est à ___ de la ligne	Équation de calcul du calibrage de roulis	Direction à entrer pour la direction de décalage
Droite	Droite	Mesure de drapeau - XTE = valeur de calibrage de roulis	Droite, sauf si XTE est supérieure à la mesure de drapeau
Gauche	Gauche	Mesure de drapeau - XTE = valeur de calibrage de roulis	Gauche, sauf si XTE est supérieure à la mesure de drapeau
Droite	Gauche	Mesure de drapeau + XTE = valeur de calibrage de roulis	Droite
Gauche	Droite	Mesure de drapeau + XTE = valeur de calibrage de roulis	Gauche

10. Appuyez sur .
11. Quittez l'écran *Calibrage Autopilot* afin que les décalages puissent être appliqués au NavController II.
12. Allez à l'écran *Guidage*, puis répétez cette procédure de calibrage jusqu'à ce que le paramètre de compensation de roulis soit correct.
13. Appuyez sur .

Paramètres de performance

Remarque – Actuellement, le calibrage Paramètre de performance n'est disponible que pour les pulvérisateurs et andaineurs pris en charge.

1. Sélectionnez le paramètre de performance correct pour votre pulvérisateur en fonction de la faculté de réponse suivante.

Paramètres de performance	Explication
Haute précision	Crée une haute précision dans toutes les conditions. Ce mode est le plus adapté pour des opérations haute précision à des vitesses plus lentes, avec des surfaces dures, des courbes serrées et des coteaux.
Haute stabilité	Crée des corrections lisses et stables. Ce mode est le plus adapté pour les sols mous, les crêtes, les sillons profonds et les opérations à grande vitesse.

2. Appuyez sur .

Paramètres avancés pour le système Autopilot

Pour visualiser et définir les paramètres de configuration avancés du système Autopilot :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Appuyez sur **Configuration guidage automatique**, puis appuyez sur **Paramètres avancés**.

Paramètre	Explication
Sortie NMEA	Établit des protocoles de sortie d'émission pour le positionnement GNSS.
Assistant paramètre TAP	Permet l'entrée manuelle de paramètres TAP spécifiques et l'entrée de leur valeur requise.
Opération Autopilot	Établit des paramètres opérationnels impliquant l'agressivité de guidage, les avertissements d'opérateur et une sélection de types de capteurs de direction.

Opération Autopilot

Catégorie d'opération	Explication
Agressivité sur la ligne	Vitesse à laquelle le système de guidage dirige le véhicule vers une ligne de guidage active.
Avertissement délai opérateur	Intervalle de temps maximum pendant lequel l'opérateur peut opérer sans que le système de guidage demande la présence de l'opérateur.
Avertissement de fin de rang	Distance par rapport à la fin du rang à laquelle l'avertissement sonore doit être émis pour alerter l'opérateur de l'événement à venir.
Capteur de direction Autopilot	<ul style="list-style-type: none"> Sélectionner des capteurs de direction AutoSense ou des capteurs de potentiomètre basés sur le profil Autopilot sélectionné. Configurer un capteur de direction AutoSense. <p>Remarque – Pour calibrer un potentiomètre, sélectionnez Configuration guidage automatique / Configuration Autopilot / Calibrage du capteur de direction).</p>

Capteur de direction Autopilot

Remarque – Le type de capteur de direction Autopilot est défini en fonction du profil .vdb ou via l'activation de paramètres TAP.

Choisissez le type de capteur Autopilot installé sur le véhicule et configurez des capteurs AutoSense.

Pour configurer des capteurs de direction AutoSense :

1. Appuyez sur **AutoPilot Emplacement AutoSense**.
2. Choisissez sur quel axe et de quel côté du véhicule le capteur est monté, vu du siège de l'opérateur.
3. Appuyez sur **AutoPilot Orientation AutoSense**.
4. Choisissez dans quelle direction l'étiquette de capteur est orientée, lorsque le capteur est vu du dessus.
5. Appuyez sur .

Remarque – Les capteurs de direction de potentiomètre sont calibrés dans Configuration Autopilot.

État/diagnostics pour le système Autopilot

Pour visualiser les paramètres d'état du système et du capteur pour le système Autopilot :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Véhicule*, appuyez sur **État**.
4. Dans l'écran *État*, appuyez sur **Diagnostics**.

Dans l'écran *Diagnostics*, vous pouvez visualiser les principales entrées de capteur pour le type de véhicule sélectionné. Les valeurs de données de capteur brutes et mises à l'échelle s'afficheront sur chaque page. Les informations figurant dans l'écran *Diagnostics* sont mises à jour en continu pour permettre une évaluation en temps réel de la connexion.

Le bouton Engager  s'affiche dans les menus nécessitant que le système Autopilot soit engagé afin d'obtenir des données en temps réel des capteurs.

Remarque – Les boutons qui s'affichent dépendent du véhicule chargé à partir de la base de données de véhicules (VDB) ou d'une configuration de véhicule restaurée.

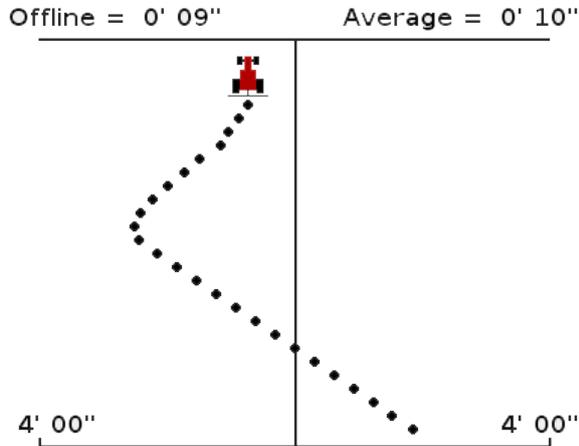
Catégorie de diagnostic	Explication
Détails de guidage	Affiche des détails relatifs au capteur de guidage : angle de direction demandé, cap, valeurs PMW, corrections et valeur PPS.
Détails de direction	Affiche les valeurs brutes et mises à l'échelle pour le capteur d'angle de direction.
État de reprise en manuel	Affiche la tension de reprise du capteur ainsi que la tension du véhicule et l'état du paramètre de reprise.
État d'engagement à distance	Affiche la tension d'engagement à distance, la tension de véhicule signalée et l'état actuel du paramètre de reprise en manuel.
Détails IMU	Affiche les valeurs brutes et mises à l'échelle de l'accéléromètre par axe ainsi que les valeurs d'axe gyro de l'IMU (Inertial Measurement Unit).
Erreur hors ligne	Affiche l'histogramme d'erreur hors ligne indiquant la distance hors ligne et la moyenne.

Erreur hors ligne (pour les utilisateurs chevronnés)

Le diagramme Erreur hors ligne indique la progression du véhicule et l'acquisition d'une ligne de guidage AB.

Une fois que vous avez ouvert un champ et défini une ligne AB active, dans l'écran *Diagnostics*, vous pouvez :

- Visualiser comment le véhicule réagit à des commandes d'acquisition de ligne
- Modifier des paramètres pour une meilleure réponse



AVERTISSEMENT – Durant le calibrage, le véhicule va tourner doucement vers la droite ou vers la gauche. Il peut bouger d'une manière imprévisible. Pour éviter toute blessure, attendez-vous à un mouvement éventuel du véhicule.

Évaluer la réponse du véhicule

Durant le calibrage, le véhicule va tourner doucement vers la droite ou vers la gauche. Il peut bouger d'une manière imprévisible. Pour éviter toute blessure, attendez-vous à un mouvement éventuel du véhicule.

Remarque – Le champ doit être ouvert et il doit y avoir une ligne AB active.

1. Roulez près de la ligne AB et engagez le système Autopilot en utilisant l'écran ou les boutons d'engagement à distance.
2. Évaluez la réponse du véhicule à l'aide des indicateurs de distance Hors ligne et Moyenne.
3. Appuyez sur les boutons **Décalage**  pour décaler la ligne de guidage dans une direction ou dans une autre.

Remarque – Décalage décale la ligne AB de 91,4 cm (36 pouces) d'un côté ou de l'autre lorsque vous appuyez sur la direction de décalage.

Le véhicule commencera à se déplacer vers la gauche ou vers la droite selon la direction que vous avez choisie. Vérifiez qu'il n'y a aucun obstacle sur la trajectoire et que l'opérateur accorde toute son attention au véhicule avant de sélectionner des directions de décalage.

4. Évaluez une nouvelle fois la réponse à l'aide des indicateurs de distance Hors ligne et Moyenne.

5. Répétez l'évaluation si nécessaire pour comprendre la faculté de réponse du profil de véhicule.
6. Appuyez sur .

Enregistrer ou restaurer un fichier de configuration de véhicule

Pour enregistrer ou restaurer un fichier de configuration de véhicule terminé :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
 2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
 3. Dans l'écran *Véhicule*, appuyez sur **Configuration guidage automatique**.
 4. Dans l'écran *Configuration guidage automatique*, appuyez sur **Enregistrer/restaurer la configuration**.
 5. Dans l'écran *Enregistrer/restaurer la configuration*, appuyez sur l'option requise :
 - **Enregistrer Configuration Véhicule** pour enregistrer une configuration de véhicule dans la mémoire externe ou la mémoire interne de l'écran
 - **Restaurer Configuration Véhicule** pour restaurer un fichier de configuration enregistré précédemment
- Remarque* – Les fichiers de configuration seront reconnus s'ils sont copiés depuis un écran FmX intégré et qu'ils se trouvent dans le dossier de contenu original créé par l'écran FmX.
- **Supprimer Configuration Véhicule** pour supprimer des profils de configuration de la mémoire externe ou de la mémoire interne

Un assistant de configuration vous guidera dans chacune des options de configuration.

Remarque – La mémoire interne de l'écran peut seulement stocker un maximum de 10 configurations de véhicule uniques. Les options de mémoire externe sont seulement disponibles si un appareil USB est présent dans le port arrière de l'écran.

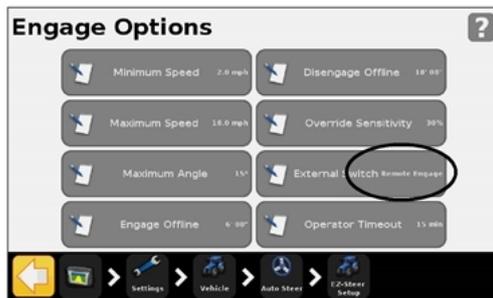
Configuration d'une pédale ou d'un interrupteur à bascule

Pour configurer un interrupteur à bascule ou une pédale :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Véhicule*, appuyez sur **Auto Guidage**.

4. Dans l'écran *Auto Guidage*, appuyez sur **Configuration EZ-Pilot**.
5. Appuyez sur **Interrupteur externe EZ-Pilot**. L'écran *Options Engagement* s'affiche.
6. Appuyez sur **Interrupteur externe**.
7. Dans l'écran *Interrupteur externe*, appuyez sur **Engagement à distance** puis appuyez sur .

Le bouton **Interrupteur externe** affiche maintenant Engager à distance et est prêt à être utilisé.



Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote

Le manche possède dix boutons DEL. Six d'entre eux possèdent des fonctions (standard) prédéfinies. Vous pouvez attribuer une des fonctions suivantes à chacun des quatre autres boutons :

- Cartographier un rocher, un arbre ou une mauvaise herbe
- Commencer ou terminer une ligne
- Commencer ou finir une zone
- Commencer ou finir une zone d'exclusion
- Activer ou désactiver la couverture
- Contrôle de caméra A ou de caméra B
- Afficher vue d'ensemble d'attelage
- Afficher vue d'ensemble de dessus
- Zoom
- Afficher état

Dans l'écran *EZ-Remote*, vous pouvez :

- Attribuer des fonctions aux boutons 1-4 sur le manche EZ-Remote
- Ajuster la luminosité des DEL des boutons
- Vérifier vos attributions de boutons

Assistant d'attribution du clavier

1. Accéder à l'écran *EZ-Remote* :
 - a. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
 - b. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
 - c. Dans l'écran *Système*, appuyez sur **EZ-Remote**.

Remarque – L'option *EZ-Remote* s'affiche dans le menu *Système* uniquement si vous avez installé un manche *EZ-Remote*. Pour des informations complémentaires, référez-vous à la *Carte de référence rapide du manche EZ-Remote*.

2. Appuyez sur le premier bouton que vous voulez programmer pour le manche *EZ-Remote*.
3. Dans l'écran *Choisir une fonction*, appuyez sur la fonction à attribuer au bouton du manche. Voir [le diagramme et le tableau relatifs aux boutons](#).
4. Dans l'écran *Terminé*, appuyez sur :
 - **Choisir un autre bouton** pour répéter l'Étape 1 et l'Étape 2
 - **Compléter cet Assistant** pour quitter l'Assistant

Boutons du manche



Élément	Bouton	Explication
❶	Personnalisé	Peut être personnalisé pour contrôler une fonction. Voir Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87 .
❷	Personnalisé	Peut être personnalisé pour contrôler une fonction. Voir Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87 .
❸	Engager	Engager le guidage automatique.
❹	Personnalisé	Peut être personnalisé pour contrôler une fonction. Voir Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87 .
❺	Personnalisé	Peut être personnalisé pour contrôler une fonction. Voir Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87 .

⑥	Gauche	Déplacer la ligne de guidage vers la gauche sur l'écran <i>Guidage</i> .
⑦	Droit	Déplacer la ligne de guidage vers la droite sur l'écran <i>Guidage</i> .
⑧	Haut et bas	<i>Non pris en charge.</i>
⑨	Déclencheur	À l'arrière. <i>Non pris en charge.</i>

Luminosité DEL

Dans cet écran, ajustez la luminosité des boutons DEL sur le manche. Entrez un nombre compris entre 0 et 100.

Attributions Clavier

L'écran *Affectation des boutons du clavier EZ-Remote* montre les fonctions ayant été attribuées aux quatre boutons programmables.

Contrôleur d'application d'outil

Dans ce chapitre :

- Configuration du contrôleur d'application d'outil, 92
- Prescriptions, 93
- Configuration du contrôleur HARDI 5500/6500, 95
- Configuration du contrôleur Raven, 98
- Configuration du contrôleur Rawson, 100
- Configuration du contrôleur Amazone, 103
- Configuration du contrôleur LH 5000, 106
- Configuration du contrôleur Vaderstad, 109
- Configuration du contrôleur Bogballe, 112
- Vérification de l'état de la communication entre le contrôleur et l'outil, 115

Vous pouvez configurer l'CFX-750 display pour utiliser un contrôleur d'application d'outil tel que le système Field-IQ pour le contrôle des intrants.

Configuration du contrôleur d'application d'outil

Pour configurer un contrôleur d'application d'outil (tel que le système Field-IQ pour le contrôle des intrants), vous démarrez à l'écran *Outil*.

Pour accéder à l'écran *Outil* :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .

Dans l'écran *Outil*, il y a deux options :

- Avancé : S'affiche uniquement après que vous avez configuré votre contrôleur via l'option Configuration initiale.
 - Configuration initiale : Pour la configuration initiale de l'outil
3. Appuyez sur **Configuration initiale**. L'écran *Type de contrôleur* s'affiche.
 4. Sélectionnez le contrôleur que vous utilisez.

Remarque – Pour accéder à toutes les options de type de contrôleur disponibles (hormis *Aucun* et *Field-IQ*), vous devez avoir un code de déverrouillage VRA. Pour obtenir un code de déverrouillage VRA, contactez votre revendeur Trimble.

- Hardi 5500/6500 (voir [Configuration du contrôleur HARDI 5500/6500, 95](#))
- Raven (voir [Configuration du contrôleur Raven, 98](#))
- Rawson (voir [Configuration du contrôleur Rawson, 100](#))
- Amazone (voir [Configuration du contrôleur Amazone, 103](#))
- LH5000 (voir [Configuration du contrôleur LH 5000, 106](#))
- Vaderstad (voir [Configuration du contrôleur Vaderstad, 109](#))
- Bogballe (voir [Configuration du contrôleur Bogballe, 112](#))

Remarque – Lorsque vous modifiez le type de contrôleur, tout champ ouvert se refermera.

Prescriptions

L'CFX-750 display peut utiliser un fichier de prescription pour déterminer le débit d'application dans différentes zones du champ.

Le fichier de prescription est constitué de trois types de fichiers ESRI distincts : .shp, .dbf et .shx. Chacun de ces types de fichiers contient différentes informations utilisées par l'écran.

Vous devez charger une prescription du lecteur USB à la mémoire interne de l'CFX-750 display. L'écran ne peut pas lire des prescriptions directement sur un lecteur USB.

Charger une prescription

Pour charger une prescription d'un lecteur USB :

1. Copiez le fichier de prescription de votre ordinateur au répertoire *AgGPS/Prescriptions* sur votre lecteur USB.

Pour des informations complémentaires, voir [Transfert de données via lecteur USB, 186](#).

Remarque – Si vous n'avez pas de répertoire *AgGPS®* sur votre lecteur USB, créez-en un en exportant des données de champ au lecteur USB.

2. Insérez le lecteur USB dans le port USB et copiez ensuite le fichier de prescription dans la mémoire interne de l'écran.
3. Dans l'écran *Guidage*, créez un nouveau champ ou sélectionnez un champ existant en appuyant sur .

L'CFX-750 display recherche des fichiers de prescription en interne. Une fois que vous avez défini ou sélectionné un champ, l'écran *Liste des prescriptions disponibles* s'affiche.

4. Appuyez sur le fichier de prescription requis, puis appuyez sur . L'écran *Paramètres de prescription* s'affiche.
5. Configurez chacun des paramètres pour la prescription que vous avez choisie.

Paramètre	Explication
Colonne de débit	 ATTENTION – Pour que le système fonctionne correctement, vous devez sélectionner le paramètre Colonne de débit approprié. Si vous ne le faites pas, le débit appliqué sera incorrect.
Unités du débit	Unités des informations de débit
Facteur d'échelle	Sélectionnez le facteur d'échelle pour n'importe quelles unités utilisées dans le fichier de prescription.
Débit hors prescription	Sélectionnez le débit cible pour l'application lorsque vous êtes en dehors de la surface couverte par le fichier de prescription.

Configuration du contrôleur HARDI 5500/6500

Remarque – Pour que le contrôleur HARDI 5500/6500 fonctionne correctement avec l'CFX-750 display, vous devez installer la version de micrologiciel 6.00 ou supérieure sur le contrôleur HARDI et connecter un boîtier de contrôle JOBCOM.

1. Une fois que vous avez sélectionné HARDI 5500 ou HARDI 6500 comme contrôleur, l'écran *Port de sortie* s'affiche.
2. Choisissez le port que vous voulez utiliser.
3. Configurez l'écran pour émettre des messages NMEA. (Voir *Sortie NMEA* dans [Paramètres avancés de l'écran, 196.](#))

Remarque – Ne configurez pas l'écran pour émettre des messages NMEA sur le même port que celui auquel votre contrôleur est connecté.

4. Sur le contrôleur HARDI 5500/HARDI 6500, allez à l'écran *Paramètres*.
5. Changez *À distance* en *Activer*.

Pour des informations complémentaires concernant la configuration du contrôleur HARDI 5500/HARDI 6500, référez-vous au mode d'emploi HARDI.

Avancé

Utilisez l'option *Avancé* dans l'écran *Outil* pour configurer :

- [Paramétrage de rampe](#)
- [Contrôle de ligne](#)
- [Contrôle du débit](#)
- [Off lorsqu'à l'arrêt](#)
- [Capture Débit](#)

Paramétrage de rampe

La configuration de rampe de l'CFX-750 display doit correspondre à la configuration sur le contrôleur HARDI. Si la configuration de rampe diffère sur l'écran et sur le contrôleur HARDI, un message d'avertissement s'affiche.

Paramètre	Explication
Largeur de l'outil	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Jets de bordure	Entrez les emplacements de tous jets de bordure.
Nombre de sections	Entrez un nombre compris entre 1 et 10.

Contrôle de ligne

Paramètre	Explication
Contrôle de rampe	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Recouvrement admissible	La quantité de recouvrement de rampe admissible avant que le bras ne soit commuté par le système. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Recouvrement admissible sur Limite	La quantité de recouvrement permise sur une limite avant que le bras de rampe soit désactivé. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Latence de valve d'activation/de désactivation	Réglez la commutation de bras pour tenir compte des retards de matériel. Entrez un temps compris entre 0,0 et 10,0 secondes.
Recouvrement intentionnel	Définir une distance à recouvrir lorsque vous entrez dans une surface non pulvérisée ou sortez d'une surface pulvérisée. Entrez une distance comprise entre 0,00 m et 10,00 m.

Contrôle du débit

Paramètre	Explication
Activé	Les débits d'application sont envoyés depuis une prescription chargée sur l'écran ou le débit cible configuré manuellement sur l'écran.
Désactivé	Le débit cible doit être défini sur le contrôleur HARDI. L'CFX-750 display n'envoie pas de débits cibles au contrôleur. Ceci est le paramètre par défaut.

Remarque – Lorsqu'un débit cible supérieur à 99,9 est envoyé au contrôleur HARDI 5500, l'écran arrondit au nombre entier le plus proche. Par exemple, 0-99,9 n'est pas arrondi. 101,4 est arrondi à 101.

Off lorsqu'à l'arrêt

Vous pouvez utiliser cette option pour contrôler si le système autorise le véhicule à continuer de fonctionner lorsqu'il ne se déplace pas.

Si le véhicule est un planteur à embrayage, appuyez sur **Non** pour pouvoir continuer de planter même lorsqu'il est arrêté.

Capture Débit

Du fait de limitations de la pompe, le flux du liquide n'est généralement pas régulier. Pour contrôler l'apparition de ces irrégularités sur votre écran, mettez la capture de débit en marche ou coupez-la.

Paramètre	Explication
Activé	Fait correspondre le débit appliqué au débit cible quand à 10 % de la valeur.
Désactivé	Montre toutes les fluctuations dans le débit appliqué réel.

Configuration du contrôleur Raven

Lorsque vous utilisez les contrôleurs Raven des séries SCS 400 et 600 avec l'CFX-750 display, pensez aux points suivants :

- L'CFX-750 display ne peut pas contrôler l'état des interrupteurs principal ou de rampe du contrôleur Raven. Cela signifie que l'opérateur doit rester en contrôle absolu du pulvérisateur à tout moment.
- L'CFX-750 display ne peut pas désactiver automatiquement le pulvérisateur en sortant des tournières, en traversant les zones d'exclusion ou les zones pulvérisées précédemment.
- Le pulvérisateur peut ne pas toujours s'arrêter complètement lorsque l'CFX-750 display envoie à un débit zéro. Cela signifie que l'opérateur peut devoir arrêter manuellement l'interrupteur principal pour assurer qu'aucun produit ne sera pulvérisé.
- La seule fois où l'CFX-750 display envoie à débit zéro est lorsque le pulvérisateur est en dehors d'une bordure de prescription et lorsque l'option « Débit Hors Polygone » est zéro.

Remarque – L'opérateur doit veiller à ce que l'interrupteur principal soit désactivé lorsqu'il n'y a aucun champ ouvert afin qu'aucun produit ne soit pulvérisé accidentellement sur des zones ne devant pas être pulvérisées, telles que les routes, chemins ou champs voisins par exemple.

1. Une fois que vous avez sélectionné Raven comme contrôleur, l'écran *Port de sortie* s'affiche.
2. Choisissez le port que vous voulez configurer.

Remarque – Ne configurez pas l'écran pour émettre des messages NMEA sur le même port que celui auquel votre contrôleur est connecté.

3. Sur le contrôleur Raven, configurez les paramètres du menu Données.

Paramètre	Définir sur...
Vitesse ou débit en bauds	9600
GPS	Inac
DLOG ou Data Log	Activé
TRIG ou Data Log Trigger Value	1
UNITor Data Log Trigger Units	s

Remarque – Dans le groupe GPS, si « Envoyer temps », « Acquitter temps » ou « Fermer fichier » s'affichent, changez-les en GPS Inac. Autrement, l'option DLOG ou DATA LOG ne s'affichera pas.

Pour des informations complémentaires concernant la configuration et le calibrage du contrôleur Raven, référez-vous au mode d'emploi Raven.

Avancé

Utilisez l'option Avancé dans l'écran *Outil* pour configurer :

- Paramétrage de rampe
- Débit cible
- Capture Débit

Paramétrage de rampe

Paramètre	Explication
Largeur de l'outil	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Nombre de sections	Entrez un nombre compris entre 1 et 10.

Débit cible

Définissez le débit d'application cible qui sera envoyé au contrôleur Raven. Entrez un débit compris entre 0,0 et 11000,0.

Capture Débit

Du fait de limitations de la pompe, le flux du liquide n'est généralement pas régulier. Pour contrôler l'apparition de ces irrégularités sur l'écran, mettez la capture de débit en marche ou coupez-la.

Paramètre	Explication
Activé	Fait correspondre le débit appliqué au débit cible quand à 10 % de la valeur.
Désactivé	Montre toutes les fluctuations dans le débit appliqué réel.

Configuration du contrôleur Rawson

1. Une fois que vous avez sélectionné Rawson comme contrôleur, un message d'avertissement s'affiche. Lisez ce message attentivement, puis appuyez sur  pour continuer.
2. Dans l'écran *Port de sortie*, choisissez le port que vous voulez configurer.
3. Changez le port de sortie en le mettant sur COM ou AUX pour correspondre au port sur l'écran auquel le contrôleur est connecté.
4. Sur le contrôleur Rawson :
 - a. Vérifiez le débit cible par défaut et la taille palier, puis entrez ces valeurs dans l'CFX-750 display. Pour savoir comment modifier ces paramètres sur l'écran, voir [Avancé](#).
 - b. Définissez une vitesse en bauds de 9600.

Pour habilitier l'CFX-750 display à changer les débits sur le contrôleur, vous devez aussi mettre le contrôleur Rawson en mode GPS :

1. Mettez le contrôleur Rawson en marche.
2. Appuyez deux fois sur le bouton MODE.
3. Appuyez sur le bouton SET pour faire basculer le contrôleur entre les modes GPS non-GPS.

Si vous ne configurez pas le contrôleur Rawson afin qu'il utilise le mode GPS, l'CFX-750 display enregistrera uniquement les débits utilisés.

Pour des informations complémentaires concernant la configuration du contrôleur Rawson, référez-vous au *Manuel utilisateur du contrôleur ACCU-RATE 9.2A*.

Avancé

Utilisez l'option Avancé dans l'écran *Outil* pour configurer :

- [Paramétrage de rampe](#)
- [Contrôle de ligne](#)
- [Débit cible](#)
- [Débit par défaut](#)
- [Taille Palier](#)
- [Capture Débit](#)

Paramétrage de rampe

Paramètre	Explication
Largeur de l'outil	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Nombre de sections	Entrez un nombre compris entre 1 et 10.

Contrôle de ligne

Paramètre	Explication
Contrôle de rampe	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Recouvrement admissible	La quantité de recouvrement de rampe admissible avant que le bras ne soit commuté par le système. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Recouvrement admissible sur Limite	La quantité de recouvrement permise sur une limite avant que le bras de rampe soit désactivé. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Latence de valve d'activation/de désactivation	Réglez la commutation de bras pour tenir compte des retards de matériel. Entrez un temps compris entre 0,0 et 10,0 secondes.
Recouvrement intentionnel	Définir une distance à recouvrir lorsque vous entrez dans une surface non pulvérisée ou sortez d'une surface pulvérisée. Entrez une distance comprise entre 0,00 m et 10,00 m.

Débit cible

Définissez le débit d'application cible qui sera envoyé au contrôleur Rawson. Entrez un débit compris entre 0,0 et 11000,0.

Il est également possible de charger une prescription afin que l'CFX-750 display envoie automatiquement des débits cibles au contrôleur Rawson.

Remarque – Lorsque l'CFX-750 display envoie des débits cibles au contrôleur Rawson, le contrôleur Rawson affiche uniquement l'écran Débit cible. Pour passer à un autre écran ou le visualiser sur le contrôleur Rawson, vous devez débrancher le câble de l'CFX-750 display.

Remarque – Lorsqu'une prescription est utilisée avec le contrôleur Rawson, les débits cibles dans la prescription doivent correspondre aux tailles palier du contrôleur Rawson. Par exemple, si la valeur par défaut est 25000 et que la taille palier est 4 %, alors les valeurs de débit cible acceptées par le

contrôleur Rawson sont 26000, 27000, 28000...40000. Autrement, le contrôleur Rawson risque de ne pas pouvoir appliquer le débit correct.

Débit par défaut

Sur l'CFX-750 display, définissez le même débit cible que celui qui s'affiche sur le contrôleur Rawson lorsque vous le mettez en marche. Entrez un nombre compris entre 0 et 9999000.

Taille Palier

La taille palier augmente ou diminue le débit réel appliqué du pourcentage que vous sélectionnez. Vous pouvez choisir parmi :

- 2 %
- 4 %
- 6 2/3 %

Capture Débit

Du fait de limitations de la pompe, le flux du liquide n'est généralement pas régulier. Pour contrôler l'apparition de ces irrégularités sur votre écran, mettez la capture de débit en marche ou coupez-la.

Paramètre	Explication
Activé	Fait correspondre le débit appliqué réel au débit cible quand à 10 % de la valeur.
Désactivé	Montre toutes les fluctuations dans le débit appliqué réel.

Configuration du contrôleur Amazone

1. Une fois que vous avez sélectionné Amazone comme contrôleur, l'écran *Port de sortie* s'affiche.
2. Choisissez le port que vous voulez configurer.

Remarque – Ne configurez pas l'écran pour émettre des messages NMEA sur le même port que celui auquel votre contrôleur est connecté.

3. Sur le contrôleur Amazone, allez dans le menu *Paramètres*.
4. Changez À distance en Activer.

Pour des informations complémentaires concernant la configuration du contrôleur Amazone, référez-vous au mode d'emploi Amazone.

Avancé

Utilisez l'option *Avancé* dans l'écran *Outil* pour configurer :

- Paramétrage de rampe
- Contrôle de ligne
- Contrôle du débit
- Débit cible
- Désactiver débit sur recouvrement
- Capture Débit

Paramétrage de rampe

La configuration de rampe de l'CFX-750 display doit correspondre à la configuration sur le contrôleur Amazone. Si la configuration de rampe diffère sur l'écran et sur le contrôleur Amazone, un message d'avertissement s'affiche.

Paramètre	Explication
Largeur de l'outil	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Jets de bordure	Entrez les emplacements de tous jets de bordure.
Nombre de sections	Entrez un nombre compris entre 1 et 10.

Contrôle de ligne

Paramètre	Explication
Contrôle de rampe	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Recouvrement admissible	La quantité de recouvrement de rampe admissible avant que le bras ne soit commuté par le système. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Recouvrement admissible sur Limite	La quantité de recouvrement permise sur une limite avant que le bras de rampe soit désactivé. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Latence de valve d'activation/de désactivation	Réglez la commutation de bras pour tenir compte des retards de matériel. Entrez un temps compris entre 0,0 et 10,0 secondes.
Recouvrement intentionnel	Définir une distance à recouvrir lorsque vous entrez dans une surface non pulvérisée ou sortez d'une surface pulvérisée. Entrez une distance comprise entre 0,00 m et 10,00 m.

Contrôle du débit

Paramètre	Explication
Activé	Les débits d'application sont envoyés depuis une prescription chargée sur l'écran ou le débit cible configuré manuellement sur l'écran.
Désactivé	Le débit cible doit être défini sur le contrôleur Amazone. L'CFX-750 display n'envoie pas de débits cibles au contrôleur. Ceci est le paramètre par défaut.

Remarque – Lorsqu'un débit cible supérieur à 99,9 est envoyé au contrôleur Amazone, l'écran arrondit au nombre entier le plus proche. Par exemple, 0-99,9 n'est pas arrondi. 101,4 est arrondi à 101.

Débit cible

Définissez le débit d'application cible qui sera envoyé au contrôleur Amazone. Entrez un débit compris entre 0,0 et 11000,0.

Désactiver débit sur recouvrement

Paramètre	Explication
Oui	Ne pulvérise pas sur une zone précédemment pulvérisée.
Non	Pulvérise sur une zone précédemment pulvérisée.

Capture Débit

Du fait de limitations de la pompe, le flux du liquide n'est généralement pas régulier. Pour contrôler l'apparition de ces irrégularités sur votre écran, mettez la capture de débit en marche ou coupez-la.

Paramètre	Explication
Activé	Fait correspondre le débit appliqué au débit cible quand à 10 % de la valeur.
Désactivé	Montre toutes les fluctuations dans le débit appliqué réel.

Configuration du contrôleur LH 5000

1. Une fois que vous avez sélectionné LH 5000 comme contrôleur, l'écran *Port de sortie* s'affiche.
2. Choisissez le port que vous voulez configurer.
3. Veillez à ce que le Port de sortie corresponde au port sur l'écran auquel le contrôleur est connecté (COM ou AUX).
4. Ne configurez pas l'écran pour émettre des messages NMEA sur le même port que celui auquel votre contrôleur est connecté.

Pour des informations complémentaires concernant la configuration du contrôleur LH 5000, référez-vous au mode d'emploi LH 5000.

Avancé

Utilisez l'option *Avancé* dans l'écran *Outil* pour configurer :

- [Paramétrage de rampe](#)
- [Contrôle de ligne](#)
- [Contrôle du débit](#)
- [Débit cible](#)
- [Désactiver débit sur recouvrement](#)
- [Capture Débit](#)

Paramétrage de rampe

La configuration de rampe de l'écran doit correspondre à la configuration sur le contrôleur LH 5000. Si la configuration de rampe sur l'écran est différente de celle sur le contrôleur LH 5000, un message d'avertissement s'affiche.

Paramètre	Explication
Largeur de l'outil	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Jets de bordure	Entrez les emplacements de tous jets de bordure.
Nombre de sections	Entrez un nombre compris entre 1 et 10.

Contrôle de ligne

Paramètre	Explication
Contrôle de rampe	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Recouvrement admissible	La quantité de recouvrement de rampe admissible avant que le bras ne soit commuté par le système. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Recouvrement admissible sur Limite	La quantité de recouvrement permise sur une limite avant que le bras de rampe soit désactivé. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Latence de valve d'activation/de désactivation	Réglez la commutation de bras pour tenir compte des retards de matériel. Entrez un temps compris entre 0,0 et 10,0 secondes.
Recouvrement intentionnel	Distance à recouvrir lorsque vous entrez dans une surface non pulvérisée ou sortez d'une surface pulvérisée. Entrez une distance comprise entre 0,00 m et 10,00 m.

Contrôle du débit

Paramètre	Explication
Activé	Les débits d'application sont envoyés depuis une prescription chargée sur l'écran ou le débit cible configuré manuellement sur l'écran.
Désactivé	Le débit cible doit être défini sur le contrôleur LH 5000. L'CFX-750 display n'envoie pas de débits cibles au contrôleur. Ceci est le paramètre par défaut.

Lorsqu'un débit cible supérieur à 99,9 est envoyé au contrôleur LH 5000, l'écran arrondit au nombre entier le plus proche. Par exemple, 0-99,9 n'est pas arrondi. 101,4 est arrondi à 101.

Débit cible

Définissez le débit d'application cible qui sera envoyé au contrôleur LH 5000. Entrez un débit compris entre 0,0 et 11000,0.

Désactiver débit sur recouvrement

Paramètre	Explication
Oui	Ne pulvérise pas sur une zone précédemment pulvérisée.
Non	Pulvérise sur une zone précédemment pulvérisée.

Capture Débit

Du fait de limitations de la pompe, le flux du liquide n'est généralement pas régulier. Pour contrôler l'apparition de ces irrégularités sur votre écran, mettez la capture de débit en marche ou coupez-la.

Paramètre	Explication
Activé	Fait correspondre le débit appliqué au débit cible quand à 10 % de la valeur.
Désactivé	Montre toutes les fluctuations dans le débit appliqué réel.

Configuration du contrôleur Vaderstad

1. Une fois que vous avez sélectionné Vaderstad comme contrôleur, l'écran *Port de sortie* s'affiche.

2. Choisissez le port que vous voulez configurer.

Remarque – Ne configurez pas l'écran pour émettre des messages NMEA sur le même port que celui auquel votre contrôleur est connecté.

3. Dans l'écran *Type d'appareil*, sélectionnez le type d'outil que vous utilisez :

- Pulvérisateur
- Planteur/Semoir
- Fertilisant/Epandeuse

4. Sur le contrôleur Vaderstad, allez dans le menu de configuration. Réglez GPS sur Non.

Avancé

Utilisez l'option Avancé dans l'écran *Outil* pour configurer :

- [Paramétrage de rampe](#)
- [Contrôle de ligne](#)
- [Contrôle du débit](#)
- [Débit cible](#)
- [Commutation de rampe section unique](#)
- [Capture Débit](#)

Paramétrage de rampe

La configuration de rampe de l'CFX-750 display doit correspondre à la configuration sur le contrôleur LH 5000. Si la configuration de rampe diffère sur l'écran et sur le contrôleur LH 5000, un message d'avertissement s'affiche.

Paramètre	Explication
Largeur de l'outil	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Jets de bordure	Entrez les emplacements de tous jets de bordure.
Nombre de sections	Entrez un nombre compris entre 1 et 10.

Contrôle de ligne

Paramètre	Explication
Contrôle de rampe	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Recouvrement admissible	La quantité de recouvrement de rampe admissible avant que le bras ne soit commuté par le système. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Recouvrement admissible sur Limite	La quantité de recouvrement permise sur une limite avant que le bras de rampe soit désactivé. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Latence de valve d'activation/de désactivation	Réglez la commutation de bras pour tenir compte des retards de matériel. Entrez un temps compris entre 0,0 et 10,0 secondes.
Recouvrement intentionnel	Définir une distance à recouvrir lorsque vous entrez dans une surface non pulvérisée ou sortez d'une surface pulvérisée. Entrez une distance comprise entre 0,00 m et 10,00 m.

Contrôle du débit

Paramètre	Explication
Activé	Les débits d'application sont envoyés depuis une prescription chargée sur l'écran ou le débit cible configuré manuellement sur l'écran.
Désactivé	Le débit cible doit être défini sur le contrôleur LH 5000. L'CFX-750 display n'envoie pas de débits cibles au contrôleur. Ceci est le paramètre par défaut.

Lorsqu'un débit cible supérieur à 99,9 est envoyé au contrôleur LH 5000, l'écran arrondit au nombre entier le plus proche. Par exemple, 0-99,9 n'est pas arrondi. 101,4 est arrondi à 101.

Débit cible

Définissez le débit d'application cible qui sera envoyé au contrôleur LH 5000. Entrez un débit compris entre 0,0 et 11000,0.

Commutation de rampe section unique

Utilisez cette option pour désactiver l'outil dans les zones où l'application a déjà été effectuée.

Ce paramètre permet uniquement d'activer ou de désactiver l'ensemble de la rampe. Il ne prend pas en charge des sections individuelles.

- Appuyez sur **Oui** pour éviter de pulvériser une zone pulvérisée précédemment.
- Appuyez sur **Non** pour pulvériser une zone pulvérisée précédemment.

Capture Débit

Du fait de limitations de la pompe, le flux du liquide n'est généralement pas régulier. Pour contrôler l'apparition de ces irrégularités sur votre écran, mettez la capture de débit en marche ou coupez-la.

Paramètre	Explication
Activé	Fait correspondre le débit appliqué au débit cible quand à 10 % de la valeur.
Désactivé	Montre toutes les fluctuations dans le débit appliqué réel.

Configuration du contrôleur Bogballe

L'CFX-750 display est compatible avec les contrôleurs Bogballe Calibrator ZURF, ICON et UNIQ.

1. Une fois que vous avez sélectionné Bogballe comme contrôleur, l'écran *Port de sortie* s'affiche.
2. Choisissez le port que vous voulez configurer.

Remarque – Ne configurez pas l'écran pour émettre des messages NMEA sur le même port que celui auquel votre contrôleur est connecté.

3. Sur le contrôleur Bogballe, appuyez sur Retour / Retour / Fertil.-Distrib / Sélection Type / Bogballe E/EX / Accepter

Pour des informations complémentaires concernant la configuration du contrôleur Bogballe, référez-vous au mode d'emploi Bogballe.

Avancé

Utilisez l'option Avancé dans l'écran *Outil* pour configurer :

- Paramétrage de rampe
- Contrôle de ligne
- Contrôle du débit
- Débit cible
- Commutation de rampe section unique

Paramétrage de rampe

Remarque – La configuration de rampe de l'CFX-750 display doit correspondre à la configuration sur le contrôleur Bogballe. Si la configuration de rampe diffère sur l'écran et sur le contrôleur Bogballe, un message d'avertissement s'affiche.

Paramètre	Explication
Largeur de l'outil	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Jets de bordure	Entrez les emplacements de tous jets de bordure.
Nombre de sections	Entrez un nombre compris entre 1 et 10.

Contrôle de ligne

Paramètre	Explication
Contrôle de rampe	Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01").
Recouvrement admissible	La quantité de recouvrement de rampe admissible avant que le bras ne soit commuté par le système. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Recouvrement admissible sur Limite	La quantité de recouvrement permise sur une limite avant que le bras de rampe soit désactivé. Entrez une valeur comprise entre 1 et 99 %.
Latence de valve d'activation/de désactivation	Réglez la commutation de bras pour tenir compte des retards de matériel. Entrez un temps compris entre 0,0 et 10,0 secondes.
Recouvrement intentionnel	Définir une distance à recouvrir lorsque vous entrez dans une surface non pulvérisée ou sortez d'une surface pulvérisée. Entrez une distance comprise entre 0,00 m et 10,00 m.

Contrôle du débit

Paramètre	Explication
Activé	Les débits d'application sont envoyés depuis une prescription chargée sur l'écran ou le débit cible configuré manuellement sur l'écran.
Désactivé	Le débit cible doit être défini sur le contrôleur Bogballe. L'CFX-750 display n'envoie pas de débits cibles au contrôleur. Ceci est le paramètre par défaut.

Remarque – Lorsqu'un débit cible supérieur à 99,9 est envoyé au contrôleur Bogballe, l'écran arrondit au nombre entier le plus proche. Par exemple, 0-99,9 n'est pas arrondi. 101,4 est arrondi à 101.

Débit cible

Définissez le débit d'application cible qui sera envoyé au contrôleur Bogballe. Entrez un débit compris entre 0,0 et 11000,0.

Commutation de rampe section unique

Utilisez cette option pour désactiver l'outil dans les zones où l'application a déjà été effectuée.

Remarque – *Ce paramètre permet uniquement d'activer ou de désactiver l'ensemble de la rampe. Il ne prend pas en charge des sections individuelles.*

- Pour éviter de pulvériser une zone pulvérisée précédemment, appuyez sur **Oui**.
- Pour pulvériser une zone pulvérisée précédemment, appuyez sur **Non**.

Vérification de l'état de la communication entre le contrôleur et l'outil

Pour vérifier que l'CFX-750 display et votre contrôleur d'outil communiquent correctement, accédez à l'écran *État du contrôleur VR*.

1. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Véhicule*, appuyez sur **État**.
3. Dans l'écran *État*, appuyez sur **État du contrôleur VR**.
4. Contrôlez que l'état s'affiche comme **Connecté**.
5. Si l'écran d'état s'affiche comme **Non connecté**, vérifiez que le câble du contrôleur est bien connecté à l'écran. Si le câble est bien connecté, vérifiez que l'écran et le contrôleur sont configurés correctement.

Systeme Field-IQ pour le controle des intrants

Dans ce chapitre :

- Installation du systeme Field-IQ pour le controle des intrants, 121
- Configuration de Field-IQ pour les outils, 121
- Configuration d'une graine de culture en lignes, 126
- Configuration de controle d'une position, 131
- État systeme, 142
- Test hydraulique, 142

Avec le systeme Field-IQ pour le controle des intrants, l'CFX-750 display peut :

- Contrôler :
 - Planteuses
 - Pulvérisateurs
 - Barres d'outil strip-till liquide
 - Épandeurs centrifuges
- Effectuer un controle de section automatique à l'aide des embrayages à air Tru Count Air Clutch® ou Tru Count LiquiBlock™
- Contrôler les débits de semence ou d'engrais liquide à l'aide des prescriptions et des entraînements Rawson®

Aperçu de Field-IQ

Les différentes fonctions du système Field-IQ que vous pouvez configurer et contrôler sont :

Fonction	Explication
Planteur	<ul style="list-style-type: none"> • Contrôle de section de semence de jusqu'à 48 rangs différents (module(s) de contrôle de section Field-IQ nécessaire(s)) en utilisant les embrayages à air Tru Count. • Contrôle de débit de semence utilisant jusqu'à 4 entraînements Rawson pour changer la population de semence. Remarque – Requiert un/des module(s) de contrôle Rawson Field-IQ. • Contrôle de débit de semence utilisant jusqu'à 4 entraînements PWM pour changer la population de semence. • Contrôle d'engrais liquide de jusqu'à 48 jets de liquide différents Remarque – Requiert un/des module(s) de contrôle de section Field-IQ utilisant des valves Tru Count LiquiBlock.
Pulvérisateur	<ul style="list-style-type: none"> • Contrôle de section de liquide de jusqu'à 48 rangs différents Remarque – Requiert un/des module(s) de contrôle de section Field-IQ utilisant des valves d'arrêt de rampe existantes ou des valves Tru Count LiquiBlock. • Est connecté aux systèmes de pulvérisation configurés avec servovalves, servovalves de pompe, valves PWM, valves de dérivation, valves de vidage et valves maîtresses.
Strip-till (liquide)	<ul style="list-style-type: none"> • Contrôle de section de liquide de jusqu'à 48 jets de pulvérisation différents Remarque – Requiert un/des module(s) de contrôle de section Field-IQ utilisant des valves Tru Count LiquiBlock. • Contrôle de débit liquide utilisant jusqu'à 2 entraînements Rawson connectés à des pompes de déplacement fixes telles que les pompes à piston CDS-John Blue pour modifier le débit liquide Remarque – Requiert un/des module(s) de contrôle Rawson Field-IQ. • Contrôle de débit liquide utilisant une valve PWM ou une servovalve et un débitmètre.
Épandage	<ul style="list-style-type: none"> • Contrôle de débit d'épandage utilisant un entraînement Rawson Remarque – Requiert un/des module(s) de contrôle Rawson Field-IQ. • Contrôle de débit d'épandage utilisant une valve PWM ou une servovalve et un capteur de débit d'application.

Définitions

Paramètre	Explication
Section	Un nombre de rangs ou de jets de pulvérisation contrôlés par l'embrayage à air Tru Count ou les valves Tru Count LiquiBlock ou des valves de rampe. Une section peut avoir un seul rang/jet ou des rangs/jets multiples, en fonction de la configuration du système.
Rang	L'unité de rang individuelle d'où provient le produit sur l'outil. Ceci peut être contrôlé individuellement comme une section de rang unique ou sous forme de groupe avec d'autres rangs dans une section à rangs multiples.
Interrupteurs principaux (MSB - Master Switch Box)	Interrupteur principal marche/arrêt/démarrage assisté, commutateur auto/manuel, commutateur de sélection de débit et d'incrément/de décrétement. Voir Boîtier de commutation principal Field-IQ, 238 .
Boîtier d'interrupteur 12 sections (12SSB)	Nécessaire pour le contrôle de section. Contrôle manuellement les sections/rangs. Voir Boîtier de commutation 12 sections Field-IQ, 239 .
Module de contrôle de section (SCM)	Contrôle 12 sections/rangs par module avec jusqu'à 4 modules (48 sections/rangs de module).
Module de contrôle de débit et de section (RSCM)	Contrôle 12 sections et le débit d'application pour la pulvérisation, l'épandage et NH3.
Module de contrôle Rawson (RWCM)	Contrôle 1 entraînement à débit variable Rawson par module avec jusqu'à 4 modules.
Interrupteur d'outil	Compris dans les kits de plateforme de planteuse, NH3 et strip-till.

Unités de mesure

Paramètre	Type de mesure	Symbole	Explication
Graine	Métrique	kS/ha	Des milliers de graines par hectare
	US / Impérial	kS/a	Des milliers de graines par acre
Graine granuleux	Métrique	kg/ha	Kilogrammes de graines par hectare
	US / Impérial	lb/a	Livres de graines par acre
Application liquide	Métrique	L/ha	Litres par hectare
	US / Impérial	Gal/a	Gallons par acre
Fertilisant granuleux	Métrique	kg/ha	Kilogrammes d'engrais par hectare
	US / Impérial	lb/a	Livres d'engrais par acre
Graine granuleux	Métrique	kg/ha	Kilogrammes de graines par hectare
	US / Impérial	lb/a	Livres de graines par acre
Application liquide	Métrique	L/ha	Litres par hectare
	US / Impérial	Gal/a	Gallons par acre
Fertilisant granuleux	Métrique	kg/ha	Kilogrammes d'engrais par hectare
	US / Impérial	lb/a	Livres d'engrais par acre
NH3	Métrique	kg/NH3	Kilogrammes d'anhydre par hectare
	US / Impérial	lbs/NH3	Livres d'ammoniac anhydre par acre
	Métrique	kg/N	Kilogrammes d'azote par hectare
	US / Impérial	lbs/N	Livres d'azote par acre

Installation du système Field-IQ pour le contrôle des intrants

 **AVERTISSEMENT** – L'ammoniac anhydre (NH₃) peut entraîner des brûlures graves, la cécité ou la mort. NH₃ est un irritant et est corrosif pour la peau, les yeux, l'appareil respiratoire et les muqueuses et il est dangereux s'il n'est pas manipulé correctement. Il peut causer des brûlures graves au niveau des yeux, des poumons et de la peau. Les maladies de la peau et des voies respiratoires peuvent être aggravées par une exposition au produit. Il est recommandé de porter, en tout temps, des gants, bottes, pantalons et vestes de protection ainsi que des lunettes contre les projections de produits chimiques résistants à l'ammoniac anhydre. Voir [Informations pour la sécurité, 17](#).

Pour des informations sur l'installation du système de contrôle d'intrants Field-IQ sur votre outil, référez-vous à :

- *Instructions d'installation de la plateforme Field-IQ*
- *Instructions d'installation de l'embrayage à air Tru Count*
- *Instructions d'installation Rawson*

Pour les versions les plus récentes de ces documents, rendez-vous sur www.trimble.com/agriculture.

Configuration de Field-IQ pour les outils

Pour configurer un outil pour Field-IQ, vous apporterez des modifications à :

- Type d'outil et de contrôleur (voir [Type d'outil et de contrôleur, 121](#))
- Opération et configuration (voir [Paramétrage de l'opération et de la configuration, 122](#))
- Dimensions de l'outil (voir [Dimensions de l'outil, 122](#))
- Interrupteurs d'outil (voir [Interrupteurs d'outil, 125](#))
- Paramétrage du produit (voir [Paramétrage du produit, 126](#))

Type d'outil et de contrôleur

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Outil*, appuyez sur **Configuration initiale**.

Remarque – Lorsque vous paramétrez le système pour la première fois, le bouton **Configuration initiale** est le seul bouton qui s'affiche. Toutefois, si vous avez installé le système Field-IQ précédemment, plusieurs options s'afficheront.

4. Dans l'écran *Type de contrôleur*, appuyez sur **Field-IQ**, puis appuyez sur .
5. L'écran *Résumé* s'affiche, listant tous les composants Field-IQ détectés par l'écran ainsi que leur numéro de série. Pour continuer, appuyez sur .

Paramétrage de l'opération et de la configuration

1. Dans l'écran *Type d'outil*, appuyez sur **Opération d'outil**.
2. Dans l'écran *Opération d'outil*, appuyez sur l'opération requise, puis appuyez sur .
3. Dans l'écran *Type d'outil*, appuyez sur **Configuration d'outil**. Appuyez sur le type d'opération que vous voulez effectuer.

Remarque – Les options que vous pouvez sélectionner dépendent de l'opération que vous avez sélectionnée.

Opération d'outil	Options de configuration
Épandage	<ul style="list-style-type: none"> • Épandeur à traîner • Camion épandeur
Pulvérisation	<ul style="list-style-type: none"> • Pulvérisateur avant • Pulvérisateur arrière • Pulvérisateur à traîner
Plantation	Plantation standard
Préparation du sol	Labour

4. Une fois que vous avez sélectionné l'Opération d'outil et la Configuration d'outil, appuyez sur .

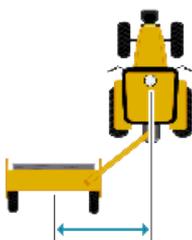
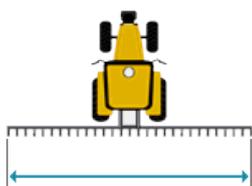
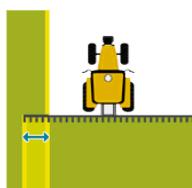
Dimensions de l'outil

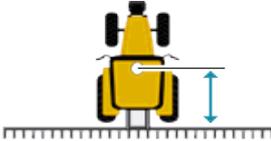
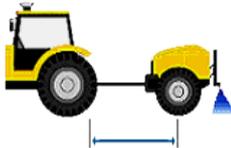
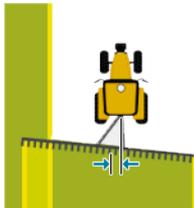
1. Dans l'écran *Mesures de l'outil*, appuyez sur chaque option successivement pour compléter les dimensions de votre outil.
2. Une fois que vous avez entré les dimensions requises dans un écran de paramètres, appuyez sur  pour retourner à l'écran *Mesures de l'outil* et sélectionner l'option suivante.

Remarque – Pour des performances optimales, mesurez directement votre outil et entrez des valeurs exactes pour chaque paramètre.

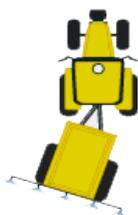
Une fois que vous avez entré toutes les mesures requises, appuyez sur .

Paramètre	Explication
Nombre de rangs	Nombre de rangs couverts par l'outil.
Espacement de rangs	Espacement entre les rangs.
Recouvrement/Manques	<p>La quantité de recouvrement ou de manques entre les andains.</p> <p>Le Recouvrement est un recouvrement intentionnel entre les andains pour éviter tout manque.</p> <p>Les Manques sont des manques intentionnels entre les andains.</p> <p>Ce paramètre est utilisé avec la Largeur d'outil pour définir l'espacement des andains dans le champ.</p>
Largeur de l'outil	<p>La largeur de la zone de couverture d'application de l'outil. Cette mesure est utilisée pour l'enregistrement de couverture.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pour les semoirs, la largeur est calculée en utilisant le nombre de rangs et l'espacement de rangs. • Pour les andaineurs, la largeur est calculée à l'aide de la largeur d'outil et du paramètre recouvrement/manques.
Décalage Droit/Gauche	<p>Utilisé pour les outils qui sont décalés vers la gauche ou la droite par rapport à l'axe du véhicule.</p> <p>Ceci est mesuré du centre du véhicule au centre de l'outil.</p> <p>La mesure ajuste la trajectoire du tracteur afin que l'outil soit centré sur la ligne.</p>



Paramètre	Explication
<p>Décalage Avant/Arrière</p> 	<p>La distance entre le véhicule et l'outil/le point d'application.</p> <p>Le décalage est mesuré de l'essieu fixe du véhicule au point sur l'outil où l'enregistrement de couverture sera cartographié.</p> <p>L'essieu fixe dépend du type de véhicule :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Tracteurs à direction avant et pulvérisateurs autopropulsés : Essieu arrière sur • les tracteurs articulés à quatre roues motrices : Essieu avant • Tracteurs à chenilles : Centre des chenilles
<p>Attelage au point de contact au sol</p> 	<p>Distance entre l'attelage et l'endroit où l'outil pivote sur son point de contact au sol.</p> <p>Mesurée de la cheville d'attelage du tracteur au point d'engagement au sol autour duquel l'outil pivote.</p> <p>Pour les semoirs, ce sont généralement les éléments semeurs ou le milieu de ceux-ci s'il y a plusieurs rangs d'outils.</p>
<p>Étirement Outil</p> 	<p>Distance de dérive de l'outil par rapport à l'axe du véhicule.</p> <p>Ce paramètre est utilisé pour ramener l'outil sur la ligne si celui-ci se trouve hors ligne dans le champ.</p> <p>Ce paramètre est semblable au Décalage Droit/Gauche.</p>

Paramètre	Explication
Type de monture de l'outil	<p>Le type de monture requis :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Attelage / 3pt : L'outil est monté sur un attelage 3 points, ce qui signifie que l'outil pivote autour du véhicule. <p>Remarque – Lorsque le véhicule effectue une légère correction, vous voyez instantanément un changement de position de l'outil.</p> • Barre d'attelage : L'outil est attaché à une barre d'attelage, ce qui signifie que l'outil pivote autour de son point de contact au sol. <p>Remarque – Lorsque le véhicule effectue une correction, il se peut que vous ne voyiez pas de changement au niveau de l'outil avant qu'une certaine distance ait été parcourue.</p>



Interrupteurs d'outil

1. Dans l'écran *Interrupteurs d'outil*, appuyez sur **Paramétrage du levage d'outil**.
2. Dans l'écran *Paramétrage du levage d'outil*, appuyez sur **Activation du levage de l'outil**.
3. Appuyez sur **Oui** dans l'écran *Activation du levage de l'outil*, puis appuyez sur .
4. Vous revenez alors à l'écran *Paramétrage du levage d'outil* pour compléter les paramètres.

Paramètre	Explication
Nombre d'interrupteurs	Nombre d'interrupteurs d'outil rattachés au système Field-IQ
Interrupteurs changés mini.	<p>Nombre de modifications d'interrupteur requises pour afficher l'outil dans un état levé.</p> <p>Par exemple, si trois interrupteurs sont rattachés au système Field-IQ et que ce paramètre est défini sur deux, le système doit voir deux interrupteurs en position levée avant que l'outil ne s'affiche comme levé à l'écran.</p>

5. Appuyez sur  lorsque vous avez terminé.

Paramétrage du produit

1. Dans l'écran *Outil*, appuyez sur **Paramétrage du produit**.
2. Dans l'écran *Paramétrage du produit*, appuyez sur **Nouveau produit**.
3. Dans l'écran *Gestion du produit*, appuyez sur **Type de produit**.
4. Dans l'écran *Type de produit*, sélectionnez le type de produit.
 - Graine de culture en lignes (voir [Configuration d'une graine de culture en lignes, 126](#))
 - Liquide
 - Semence granuleuse
 - Engrais granuleux
 - Anhydre
5. Appuyez sur  pour retourner à l'écran *Gestion du produit*. Ici, vous pouvez configurer le produit que vous avez choisi dans l'écran *Type de produit*.

Configuration d'une graine de culture en lignes

1. Dans l'écran *Gestion du produit*, appuyez sur **Nom de produit**.
2. Dans l'écran *Nom de produit*, entrez un nom pour le produit, puis appuyez sur .
3. Dans l'écran *Gestion du produit*, appuyez sur **Paramétrage du débit d'application**.

4. Dans l'écran *Paramétrage du débit d'application*, appuyez sur **Débits**.

a. Débits

Paramètre de débit	Explication
Débit souhaité 1	Débit prédéfini pour la position 1 sur l'interrupteur de débit.
Débit souhaité 2	Débit prédéfini pour la position 2 sur l'interrupteur de débit.
Incrément de débit souhaité	Augmentation/diminution du débit pour le Débit souhaité 1 ou 2, lorsque l'opérateur clique une fois sur l'interrupteur d'ajustement de débit.
Incrément de débit manuel	Mouvement de valve lorsque l'interrupteur d'ajustement de débit est utilisé avec l'Interrupteur de débit défini sur Manuel.
Débit minimum	Débit minimum qui sera appliqué avec ce produit.
Débit maximum	Débit maximum qui sera appliqué avec ce produit.

b. Unités

Paramètre	Explication
Graines par livre	Nombre de graines par kilogramme.
Unités du débit souhaité	Si vous sélectionnez cette option, choisissez l'une des options suivantes dans l'écran <i>Unités du débit souhaité</i> : Défaut (kS/a ou kS/ha), Boisseaux.
Poids du boisseau	Poids par boisseau

5. Dans l'écran *Paramétrage du débit d'application*, appuyez sur **Monitoring de rang**.

6. Dans l'écran *Paramétrage de monitoring de rang*, entrez les paramètres corrects. Lorsque vous avez fini, appuyez sur .

a. Alarmes

Paramètre d'alarme	Explication
Alarme haute	Se déclenche lorsque la population du capteur de semence est supérieure au pourcentage sélectionné dans le Débit souhaité pendant plus longtemps que le délai fixé.
Alarme basse	Se déclenche lorsque la population du capteur de semence est inférieure au pourcentage sélectionné dans le Débit souhaité pendant plus longtemps que le délai fixé.
Singularisation basse	Se déclenche lorsque la singularisation est inférieure au pourcentage sélectionné de moins de 100 % pendant plus longtemps que le délai fixé.
Graines quand désactivé	Se déclenche lorsque ce pourcentage de graines est détecté alors que les sections sont désactivées pendant plus longtemps que le délai fixé.
Pas de graines quand activé	Se déclenche lorsque ce pourcentage de graines n'est pas détecté pendant plus longtemps que le délai fixé.
Sensibilité blocage	Se déclenche lorsqu'une quantité de produit inférieure à cette quantité est détectée pendant plus longtemps que le délai fixé.

b. Délais

Paramètres de délai	Explication
Alarme haute	Délai pendant lequel la population du capteur de rang doit être supérieure au paramètre Alarme haute avant qu'un avertissement soit déclenché.
Alarme basse	Délai pendant lequel la population du capteur de rang doit être inférieure au paramètre Alarme basse avant qu'un avertissement soit déclenché.
Singularisation basse	Délai pendant lequel la singularisation doit être inférieure au paramètre Singularisation basse avant qu'un avertissement soit déclenché.

Paramètres de délai	Explication
Graines quand désactivé	Délai pendant lequel le paramètre Graines quand désactivé est supérieur au paramètre d'Alarme Graines quand désactivé avant qu'un avertissement soit déclenché.
Pas de graines quand activé	Délai pendant lequel le paramètre Graines quand activé est supérieur au paramètre d'Alarme Pas de graines quand activé avant qu'un avertissement soit déclenché.
Alarme de blocage	Délai pendant lequel l'Alarme de blocage se situe en dehors du paramètre d'Alarme avant qu'un avertissement soit déclenché.

c. Seuils

Paramètre de seuil	Explication
Seuil des manques	Si aucune graine ne se trouve dans ce pourcentage de dépose de graine théorique, ceci est considéré comme un Manque.
Seuil multiples	Si deux ou plusieurs graines se trouvent dans le pourcentage de dépose de graine théorique, ceci est considéré comme un Multiple.
Taille d'échantillon moyenne	Le nombre de graines utilisé pour calculer les moyennes.
Seuil graines mal placées	Si des graines ne se trouvent pas dans ce pourcentage de dépose de graine théorique, elles sont considérées comme mal placées et diminueront la qualité de l'espacement.
Ajustement de la population	Ajuste le résultat de population des capteurs de semence, indépendamment du Débit Population.

d. Ajustement de la population

Définissez le pourcentage d'ajustement de la population. Dans la plupart des cas, ce paramètre sera 0 %. (Cette fonctionnalité sert au semis de populations élevées.)

7. Dans l'écran *Paramétrage d'opération*, entrez les paramètres corrects, puis appuyez sur  lorsque vous avez terminé.

Paramètres de fonctionnement	Explication
Vitesse démarrage assisté	<p>La vitesse que le système de contrôle utilise lorsque l'interrupteur principal est maintenu en position Démarrage assisté.</p> <p>Pour que la fonctionnalité Démarrage assisté fonctionne, l'Interrupteur de débit doit être en Position 1 ou 2.</p>
Vitesse d'arrêt	Le système s'arrêtera dès que la vitesse du véhicule sera inférieure à cette vitesse.
Vitesse reprise en manuel minimum	Le système continuera à fonctionner à cette vitesse même lorsque la vitesse du véhicule sera inférieure à cette vitesse.
Appliquer la latence à la bordure	<ul style="list-style-type: none"> • Oui : le système se met en route si nécessaire pour commencer à appliquer immédiatement lorsque le véhicule traverse une bordure. • Non : le système se met en route lorsque la bordure est atteinte et tout retard mécanique pourrait laisser un manque entre la bordure et l'endroit où le produit est appliqué. Il est recommandé de privilégier cette option en cas de faible précision GPS. <p>Ce paramètre s'applique seulement aux champs qui ont une bordure.</p> <p>Il s'applique également lorsque vous sortez d'une zone d'exclusion et retournez à une zone exploitable du champ.</p>
Action rapide de débit	<ul style="list-style-type: none"> • Activé : indique un débit appliqué identique au débit cible si le débit appliqué se trouve dans les plus ou moins 10 % du débit cible. • Désactivé : indique le débit appliqué réel.

- Une fois que vous avez terminé de définir toutes les options du Type de produit, appuyez sur  pour retourner à l'écran *Paramétrage du produit*.
- Dans l'écran *Paramétrage d'opération*, une fois que vous avez appuyé sur , le paramétrage de ce produit est terminé. L'écran *Paramétrage du produit* affiche maintenant les boutons **Nouveau produit** et **Supprimer tous** ainsi que la liste des produits que vous avez paramétrés.

Configuration de contrôle d'une position

1. Dans l'écran *Outil*, appuyez sur **Paramétrage Contrôle**.
2. Dans l'écran *Paramétrage Contrôle*, appuyez sur le bouton correspondant à la position que vous souhaitez paramétrer. Si c'est la première fois que vous effectuez un paramétrage de contrôle, un seul bouton s'affiche : **Non attribué**.
3. Dans l'écran *Non attribué*, appuyez sur **Éditer** et compléter les paramètres selon les besoins.
 - a. Paramétrage du produit
 - b. Contrôle du produit
 - c. Paramétrage de contrôle de section
 - d. Paramétrage du contrôle de débit
 - e. Paramétrage de monitoring de rang
 - f. Paramétrage du capteur
4. Dans l'écran *Éditer*, sélectionnez chaque option successivement et complétez l'ensemble des options et paramètres.

Si vous appuyez sur , la séquence d'écrans suivante s'affiche ou l'écran *Éditer* s'affiche, où vous pouvez sélectionner l'option suivante. Des options supplémentaires s'affichent à mesure que vous complétez chaque option.

Attribution de produit

Dans l'écran *Paramétrage du produit*, vous pouvez transférer les produits à une position de contrôle. Le bouton de position indique le nom de la position et le produit qui lui est actuellement attribué.

- Nom de position : Entrez un nom pour la position
- Attribution de produit

Paramètre	Explication
Aucun produit	Ceci est le paramètre par défaut d'une position et signifie que la position est désactivée.

Paramètre	Explication
Produits nommés (Named materials) (par exemple, Maïs, Soja)	<p>Sélectionnez un produit à attribuer à la position. Pour modifier le produit, appuyez sur le bouton de position (dans cet exemple Trémies (Hoppers)) et sélectionnez un nouveau produit. Pour désactiver la position, appuyez sur Aucun produit.</p> <p>Si le produit requis ne figure pas dans la liste, quittez cet écran puis paramétrez le produit requis à l'aide des procédures de Paramétrage du produit. Voir Attribution de produit, 131.</p>

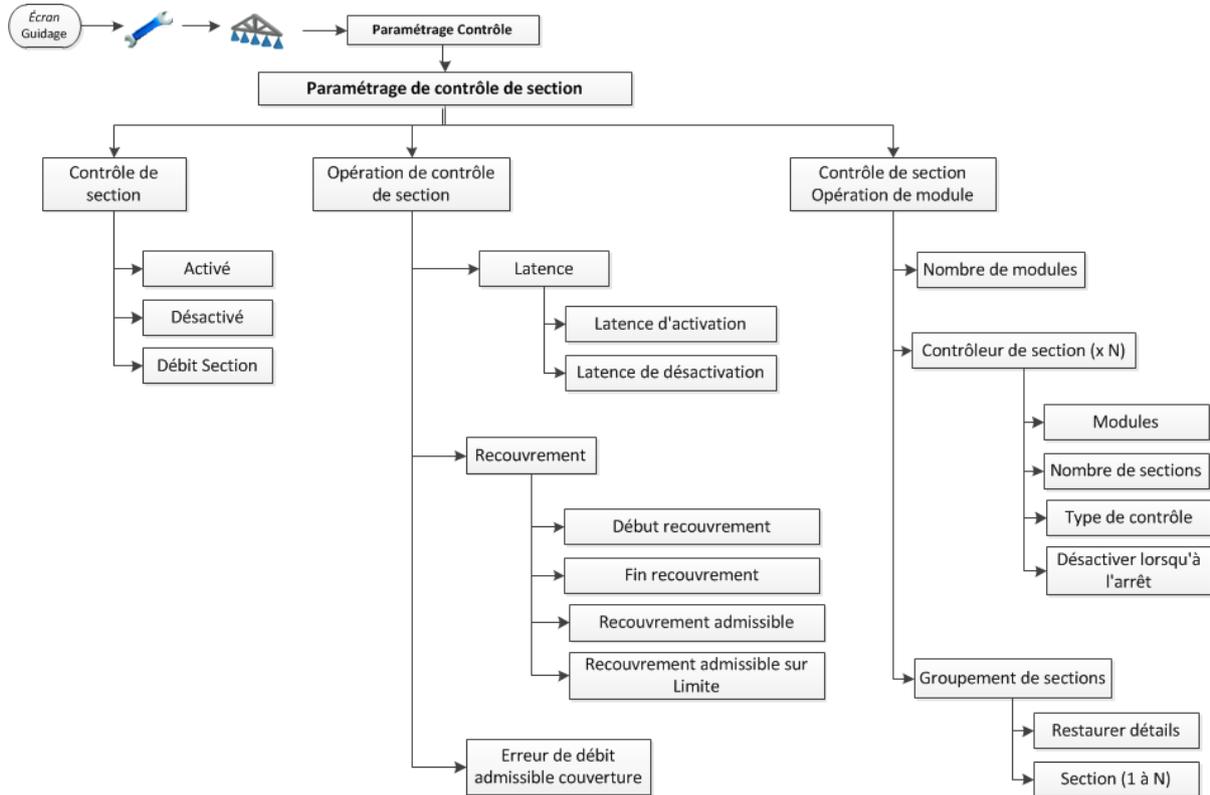
Contrôle du produit

Dans l'écran *Contrôle du produit*, choisissez la manière dont l'application du produit sera contrôlée.

Paramètre	Explication
Boîtiers de commutation	La position est reliée au boîtier de commutation principal et au boîtier de commutation à 12 sections.
Écran tactile seulement	<p>La position est contrôlée à partir de l'écran tactile.</p> <p>Remarque – L'CFX-750 display requiert l'utilisation d'un boîtier de commutation à 12 sections pour le contrôle de section.</p>

Paramétrage de contrôle de section

Si vous utilisez le contrôle de section ou le contrôle de débit comme contrôle de section, complétez ces paramètres.



1. Dans l'écran *Contrôle de section*, activez ou désactivez le contrôle de section et définissez s'il faut utiliser le contrôle de débit pour le contrôle de section. Appuyez ensuite sur .

Paramètre	Explication
Activé/désactivé	Active ou désactive le contrôle de section pour cette position.
Débit comme section	Utiliser le contrôle de débit comme contrôle de section. Lorsque cette option est choisie, le débit sera mis à zéro et le contrôle sera arrêté dans une zone couverte ou une zone non productive.

2. Dans l'écran *Latence*, définissez le délai d'application. Appuyez ensuite sur .

Paramètre	Explication
Latence d'activation	La durée avant qu'un produit soit appliqué lorsque la section est activée.
Latence de désactivation	La durée avant que l'application d'un produit s'arrête une fois que la section est désactivée.

3. Dans l'écran *Recouvrement*, définissez la quantité de recouvrement que vous avez l'intention d'avoir lors de l'application de produit. Lorsque vous avez terminé avec ces paramètres, appuyez sur .

Paramètre	Explication
Début recouvrement	La quantité de recouvrement intentionnel requise lorsque vous quittez une zone déjà couverte et que vous entrez dans une section non couverte du champ.
Fin recouvrement	La quantité de recouvrement intentionnel requise lorsque vous entrez dans une zone couverte.
Recouvrement admissible	La quantité de recouvrement de couverture interne avant l'arrêt d'une section.
Recouvrement admissible sur Limite	La quantité de recouvrement de limite interne avant l'arrêt d'une section.

4. Erreur de débit admissible couverture : Utilisez ce paramètre uniquement si vous travaillez sur de très grands champs. Appuyez ensuite sur .
5. Dans l'écran *Position de module de contrôle de section*, complétez les paramètres pour chaque module. Lorsque vous avez terminé avec ces paramètres, appuyez sur .

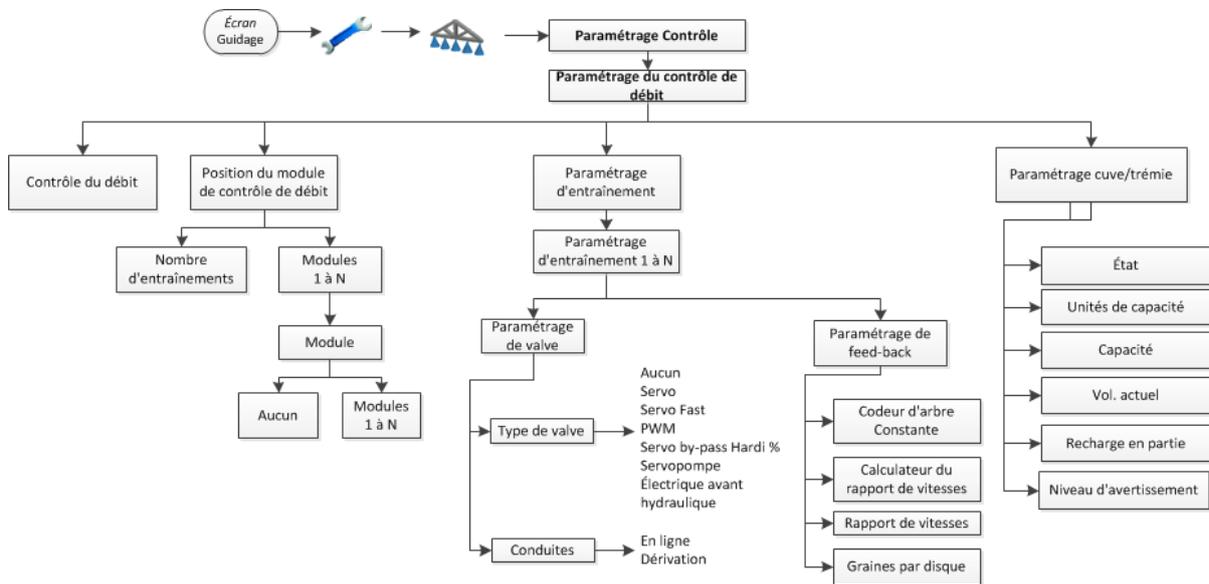
Paramètre	Explication
Modules	Appuyez sur le numéro de série du module que vous voulez attribuer à la position.
Nombre de sections	Sélectionnez le nombre de sections à attribuer au module sélectionné.

Paramètre	Explication
Type de contrôle	<ul style="list-style-type: none"> • Embrayage à air : le module de contrôle de section ordonne à la valve de section de désactiver l'embrayage. • Valve de rampe : le module de contrôle de section ordonne à la valve de section de désactiver l'embrayage. • Embrayage électrique : le module de contrôle de section ordonne à la valve de section d'activer l'embrayage. • LiquiBlock : le module de contrôle de section ordonne à la valve de section de désactiver l'embrayage.
Désactiver lorsqu'à l'arrêt	<ul style="list-style-type: none"> • Oui : la section est fermée (désactivée) lorsque l'opération est arrêtée. • Non : la section reste ouverte (activée) lorsque l'opération est arrêtée.

6. Dans l'écran *Groupement de sections*, complétez les paramètres de façon à ce qu'il corresponde à la manière dont les sections sont physiquement configurées sur l'outil. Lorsque vous avez terminé avec ces paramètres, appuyez sur .

Paramètre	Explication
Restaurer défauts	<p>Rétablissez les paramètres par défaut.</p> <p>Remarque – Pour les paramètres par défaut, les rangs sont répartis de façon égale sur l'ensemble des sections. Ceci sera le paramétrage approprié dans la plupart des applications.</p>
Bouton(s) de section	Commencez par la Section 1 et sélectionnez le nombre de rangs qui sont connectés. Continuez section par section jusqu'à ce que tous les rangs soient attribués.

Paramétrage du contrôle de débit



1. Dans l'écran *Paramétrage du contrôle de débit*, appuyez sur **Contrôle du débit**, puis appuyez sur **Activé** pour activer la fonction de contrôle de débit. Appuyez sur .
2. Dans l'écran *Position du module de contrôle de débit*, choisissez le nombre d'entraînements présents à cette position et appuyez sur . Le système affiche un bouton pour chaque module.
3. Complétez les paramètres pour chaque module :
 - a. Appuyez sur **Module**. L'écran *Module* s'affiche. Appuyez sur .
 - b. Appuyez sur **Modules**. L'écran *Modules* s'affiche, avec le numéro de série de chaque module.
 - c. Appuyez sur le numéro de série du module connecté à cette position, puis appuyez sur .
4. Dans l'écran *Position du module de contrôle de débit*, définissez la largeur de la position sélectionnée. Appuyez sur .

Remarque – Si un seul entraînement est sélectionné, vous ne devrez effectuer qu'un *Paramétrage de module* et la largeur sera alors supposée être toute la largeur de l'outil.

5. Complétez les paramètres pour chaque entraînement :

- a. Dans l'écran *Paramétrage d'entraînement*, appuyez sur **Paramétrage d'entraînement** pour le numéro de série de l'entraînement.
- b. Dans l'écran *Paramétrage de valve*, appuyez sur **Type de valve** et définissez le type de valve physiquement connectée au module. Lorsque les paramètres sont complets, appuyez sur  pour retourner à l'écran *Paramétrage de valve*.

Remarque – Ces paramètres contrôlent également le paramétrage par défaut de la réponse de la valve.

Paramètre	Explication
Servo	servovalve à 2 câbles standard, fonctionne plus lentement.
Servo Fast	servovalve à 4 câbles, fonctionne plus rapidement.
PWM	valve PWM à 2 câbles, généralement utilisée pour contrôler le flux hydraulique vers la pompe.
Servo by-pass Hardi %	utilisée sur les pulvérisateurs Hardi équipés de valves de section à 3 voies qui renvoient le flux vers la cuve lorsque la section de rampe est désactivée.
Servopompe	servovalve généralement utilisée pour contrôler le flux hydraulique vers la pompe.
Electrique avant Hydraulique	Une valve qui utilise le courant électrique pour contrôler la sortie de la valve hydraulique.

- c. Dans l'écran *Paramétrage de valve*, si la valve est de type servo, appuyez sur **Conduites** et complétez les paramètres. Après avoir complété les paramètres, appuyez sur . Si votre valve n'est pas de type servo, appuyez sur .

Remarque – Les valves de type servo sont *Servo*, *Servo Fast*, et *Servo by-pass Hardi %*. La *Servopompe* n'a pas de type de conduites parce qu'elle contrôle le flux hydraulique vers la pompe. Ceci est similaire à un paramétrage de PWM.

Paramètre	Explication
En ligne	<p>la valve de contrôle est entre la pompe et les sections/jets. Ceci signifie que la valve contrôle la quantité de produit envoyée aux sections/jets directement.</p> <p>Remarque – Pour augmenter la quantité de produit envoyée aux sections/jets, la valve de contrôle doit s'ouvrir davantage afin de pousser une plus grande quantité de produit vers les sections/jets.</p>
Dérivation	<p>la valve de contrôle est entre la pompe et la cuve. Ceci signifie que la valve contrôle la quantité de produit renvoyée à la cuve.</p> <p>Remarque – Pour augmenter la quantité de produit envoyée aux sections/jets, la valve de contrôle doit se fermer davantage afin de pousser une plus grande quantité de produit vers les sections/jets.</p>

- d. Dans l'écran *Paramétrage de feed-back*, complétez les paramètres pour l'entraînement et appuyez sur .

Paramètre	Explication
Codeur d'arbre Constante	Entrez le nombre d'impulsions par tour pour le capteur de feed-back connecté à ce module.
Calculateur du rapport de vitesses	Si nécessaire, utilisez le calculateur pour calculer le rapport de vitesses.
Rapport de vitesses	Entrez le rapport de vitesses entre le capteur de feed-back et le disque à graines.
Graines par disque	Entrez le nombre de trous dans le disque à graines.

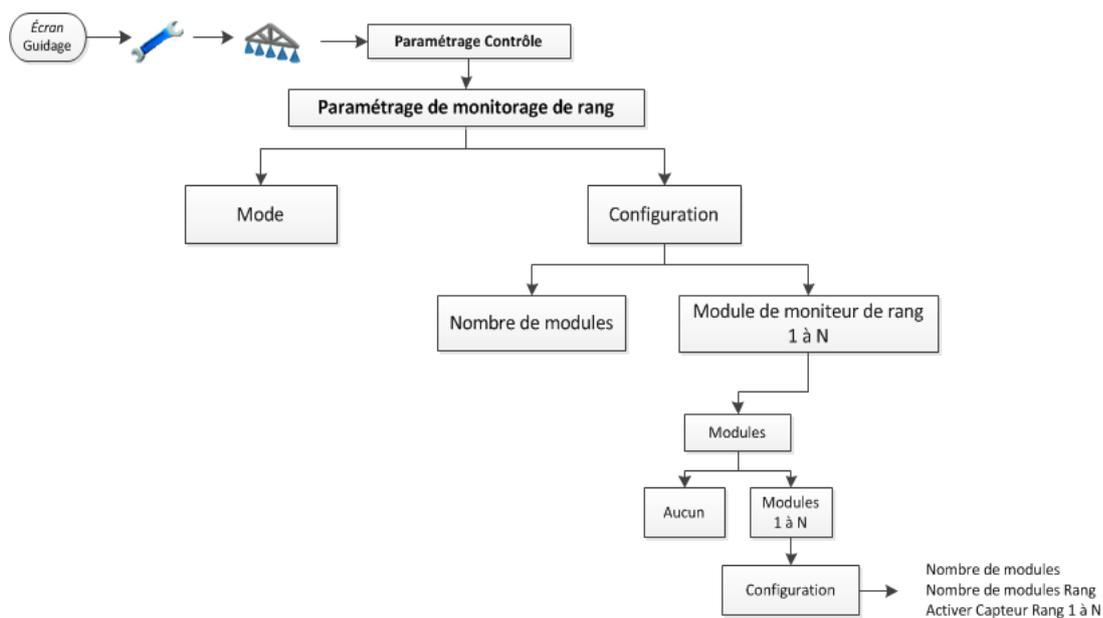
- e. Dans l'écran *Paramétrage cuve/trémie*, complétez les paramètres pour l'entraînement et appuyez sur .

Paramètre	Explication
État	<p>Appuyez sur Activé pour activer la cuve/trémie.</p> <p>Appuyez sur Désactivé pour désactiver la cuve/trémie.</p>

Paramètre	Explication
Unités de capacité	Sélectionnez les unités pour la cuve/trémie.
Capacité	Sélectionnez le volume total pour la cuve/trémie.
Vol. actuel	Entrez le volume de produit se trouvant actuellement dans la cuve/trémie.
Recharge en partie	Entrez la quantité que vous voulez utiliser pour la recharge en partie.
Niveau d'avertissement	Entrez la quantité de produit à laquelle vous voulez déclencher un avertissement de niveau bas.

Paramétrage de monitoring de rang

Complétez les paramètres de monitoring de rang qui sont appropriés pour votre configuration.



1. Dans l'écran *Mode*, choisissez le type de monitoring de rang que vous voulez :

- Aucun
- Blocage
- Comptage de graines

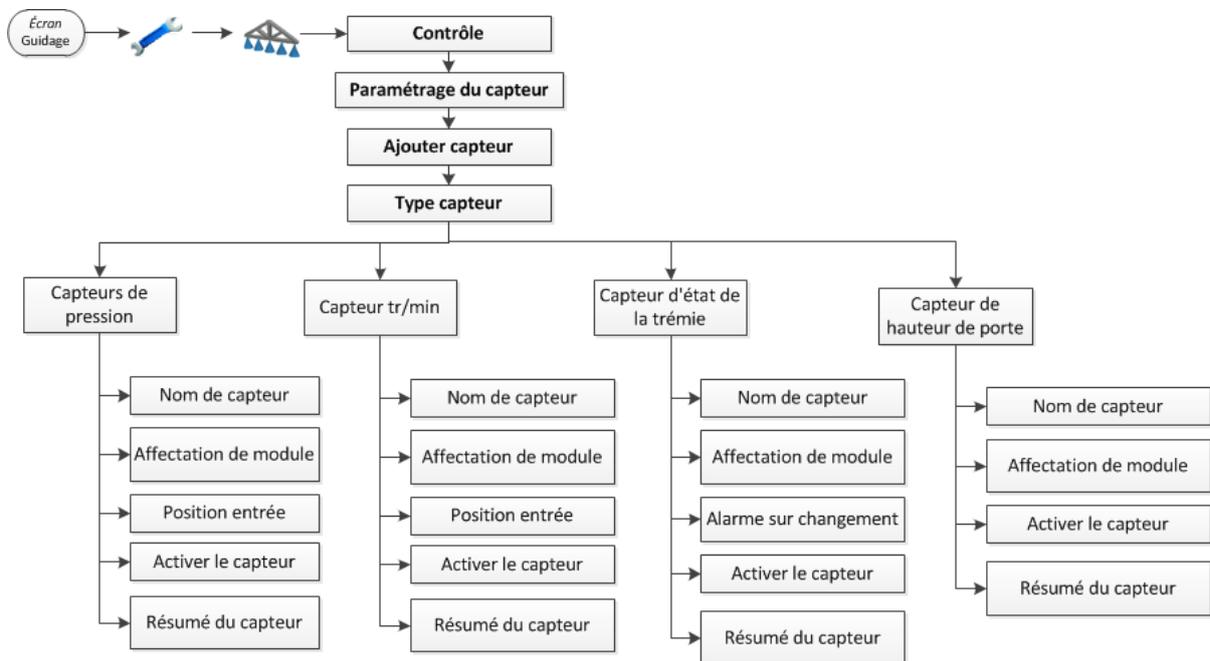
Lorsque vous avez fini, appuyez sur .

2. Dans l'écran *Configuration*, complétez les paramètres pour les modules. Lorsque vous avez fini, appuyez sur .

Paramètre	Explication
Nombre de modules	Sélectionnez le nombre total de modules de monitoring de rang connectés à cette position.
Attribution de module de moniteur de rang	Appuyez sur le bouton de la position que vous voulez paramétrer en premier, puis appuyez sur le numéro de série du module de monitoring de rang connecté à cette position. Remarque – Si vous avez deux modules de monitoring de rang sur cette position, répétez ces étapes pour le deuxième module. Vous êtes limité(e) à deux modules par position.
Activation de capteur de rang	Activez et désactivez les différents capteurs.

Paramétrage du capteur

Une fois que vous avez sélectionné un type de capteur, complétez tous les paramètres. Appuyez sur  pour aller à l'écran suivant.



Remarque – Les options ne s'appliquent pas toutes à tous les capteurs.

1. Dans l'écran *Type de capteur*, sélectionnez le type de capteur que vous voulez paramétrer.
 - Pression d'air
 - Pression liquide
 - Pression NH3
 - Pression à vide
 - Capteur tr/min
 - Capteur d'état de la trémie
 - Capteur de hauteur de porte
2. Dans l'écran *Nom de capteur*, utilisez le clavier à l'écran pour entrer un nom pour le capteur.
3. Dans l'écran *Affectation de module*, appuyez sur le numéro de série du module auquel le capteur est connecté.
4. Les écrans qui s'affichent ensuite dépendent du type de capteur que vous avez.

Type capteur	Écran	Explication
Capteur de pression	<i>Position entrée</i>	Sélectionnez la position à laquelle le capteur est connecté sur le module.
Capteur tr/min	<i>Calibrage tr/min</i>	Entrez le nombre d'impulsions par tour pour le capteur de tr/min.
Capteur de niveau de trémie	<i>Alarme sur changement</i>	Sélectionnez le changement d'état qui déclenchera l'alarme de capteur : <ul style="list-style-type: none"> • Faible à Élevé : l'alarme est déclenchée lorsque le module voit le capteur passer de 0 V à 12 V. • Élevé à Faible : l'alarme est déclenchée lorsque le module voit le capteur passer de 12 V à 0 V.
Capteur d'état de la trémie	<i>Texte d'alarme</i>	Entrez le texte que voulez afficher lorsque l'alarme est déclenchée.

5. Dans l'écran *Activer le capteur*, activez ou désactivez le capteur.
6. Dans l'écran *Résumé du capteur*, vérifiez le résumé. Si tous les paramètres sont corrects, appuyez sur .

État système

Sélectionnez cette option pour visualiser l'état de :

- Module d'interrupteur principal
- Module d'interrupteur de section
- Module de contrôle de débit
- Module de contrôle de section
- Interface de commutation OEM
- Accessoires

Test hydraulique



AVERTISSEMENT – PIÈCES EN MOUVEMENT DURANT CE TEST ! Veuillez vous tenir à distance de l'outil. Veuillez à ce que l'outil soit relevé, la transmission en position de stationnement et le frein de secours appliqué avant de poursuivre.

Une fois la configuration de Field-IQ terminée, l'écran teste la partie hydraulique de votre système. Durant ce test, vous devez faire tourner le(s) moteur(s) aux vitesses de rotation minimum et maximum et vous assurer que le(s) moteur(s) atteignent ces vitesses de rotation.

Calibrages

Une fois le test hydraulique terminé, l'écran calibre votre système. Les calibrages disponibles sont :

- Module de contrôle Rawson Field-IQ
- Servopompe ou pompe PWM
- Capteurs de pression
- Interrupteur de levage de l'outil

Lorsque le calibrage est terminé, enregistrez les données dans un fichier de configuration et exportez-le vers le lecteur USB. Voir [Données, 181](#).

Contrôle de hauteur de rampe

Dans ce chapitre :

- Installation du matériel de contrôle de hauteur de rampe, 144
- Configuration du contrôle de hauteur de rampe Field-IQ, 144
- Calibrage du contrôle de hauteur de rampe, 147

Avec le système de contrôle de la hauteur de rampe Field-IQ, l'CFX-750 display peut contrôler la hauteur des jets de pulvérisation au-dessus d'une canopée de culture ou du sol nu.

Installation du matériel de contrôle de hauteur de rampe

Pour des informations concernant l'installation du système de contrôle de hauteur de rampe sur votre équipement, référez-vous aux *Instructions d'installation de la plateforme de contrôle de hauteur de rampe*. Pour les versions les plus récentes de ces documents, rendez-vous sur www.trimble.com/agriculture.

Configuration du contrôle de hauteur de rampe Field-IQ

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
 2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
 3. Dans l'écran *Outil*, appuyez sur **Contrôle de hauteur de rampe**.
 4. Dans l'écran *Contrôle de hauteur*, appuyez sur **Assistant de configuration de contrôle de hauteur**.
 5. Dans l'écran suivant, appuyez sur **Activer** puis appuyez sur .
 6. Dans l'écran *Bienvenue dans l'installation du contrôle de hauteur de rampe*, appuyez sur  pour lancer l'Assistant de configuration du contrôle de hauteur de rampe.
 7. Dans l'écran *Option de contrôle de rampe*, sélectionnez une option de contrôle puis appuyez sur .
- | Option de contrôle | Explication |
|---------------------------|--|
| Moniteur seulement | Le contrôle de hauteur automatique n'est pas utilisé. Les capteurs SS100 sont utilisés pour surveiller la hauteur au-dessus de la culture ou du sol. |
| Rampes gauche et droite | Le contrôle de hauteur automatique est utilisé uniquement pour les ailes. |
| Rampes + section centrale | Le contrôle de hauteur automatique est utilisé pour les ailes et pour la section centrale. |
8. Dans l'écran *Module de contrôle de valve hydraulique*, appuyez sur le numéro de série du module de contrôle de la valve hydraulique puis appuyez sur .
 9. Dans l'écran *Installation du capteur de hauteur*, appuyez sur **Nombre de capteurs de hauteur**.

Remarque – Vous devez configurer au moins un capteur pour chaque zone de contrôle pour utiliser le système de contrôle de hauteur de rampe.

10. Dans l'écran *Nombre de capteurs de hauteur*, choisissez le nombre de capteurs de hauteur fixés à la rampe et appuyez ensuite sur .
11. Dans l'écran *Installation du capteur de hauteur*, appuyez tour à tour sur chacun des boutons de position de capteur et complétez les paramètres. Appuyez ensuite sur .
12. Complétez le réglage de chaque capteur puis appuyez sur  pour continuer. Répétez l'opération jusqu'à ce que tous les capteurs soient configurés puis appuyez sur .

Paramètre	Explication
Module de capteur	Appuyer sur le numéro de série du capteur installé à la position sélectionnée.
Activer le capteur	Activer ou désactiver le capteur.
Décalage côté	La distance de la ligne centrale du capteur jusqu'au point de pivotement de la rampe.
Décalage jet	La distance du bord inférieur du cône du capteur jusqu'à la sortie au bout du jet de pulvérisation.

13. Dans l'écran *Contrôle manuel hauteur de rampe*, vérifiez le fonctionnement correct de la détection d'interrupteur de rampe manuel en suivant les cercles à côté des sections de contrôle. Effectuez cette opération pour chacun des interrupteurs de contrôle manuel.
Si vous utilisez la :
 - position Monter sur l'interrupteur manuel, le cercle supérieur devrait devenir vert
 - position Baisser sur l'interrupteur manuel, le cercle inférieur devrait devenir vert
14. Dans l'écran *Installation pour le fonctionnement du contrôle de hauteur*, complétez les paramètres de contrôle de hauteur.

Paramètre	Explication
Mode de détection	<ul style="list-style-type: none"> • Sol : La hauteur cible est basée sur la surface du sol. Sélectionnez le mode Sol pour détecter la surface du sol à travers une végétation peu dense telle que le chaume ou les cultures jeunes. Le mode Sol est sujet à des réflectances non désirées sur des sols durs ou mouillés tels que le sol nu. Si ceci pose un problème, sélectionnez le mode Canopée. • Canopée : Hauteur cible basée sur la hauteur de canopée de la culture. Sélectionnez le mode Canopée pour détecter l'objet vu le plus proche. Cette option est utilisée pour détecter le sol nu ou une canopée de culture dense à feuilles larges.
Hauteur cible	La hauteur souhaitée au-dessus du sol ou de la canopée de culture selon le mode de détection.
Taux rampe vers le bas	Réduire ce réglage pour réduire la vitesse de rampe vers le bas maximale.
Stabilisateur de roulis de rampe	Augmenter ce réglage pour augmenter la stabilité au roulis de la rampe. Remarque – Augmenter ce réglage réduira la vitesse de rampe vers le bas.
Erreur de haute bande d'indication	Ceci est la bande pour laquelle l'écran indiquera que vous êtes à la hauteur cible. Remarque – Ce réglage est destiné à l'indication à l'écran et n'influe pas sur les performances.
Pas de hauteur cible	La distance dont la hauteur cible doit changer lorsque vous appuyez sur Augmenter ou Diminuer.
Hauteur cible minimum	La hauteur minimale à laquelle la hauteur cible peut être paramétrée. Sur une zone de contrôle multi-capteur, ce réglage est utilisé comme hauteur minimum pour la moyenne du système. Pour des performances plus rapides, fixez cette valeur près du réglage de la hauteur cible.
Hauteur cible maximum	La hauteur maximale à laquelle la hauteur cible peut être paramétrée.
Agressivité du système	L'agressivité du système de contrôle de hauteur de rampe. Un nombre plus élevé est plus agressif alors qu'un nombre moins élevé est moins agressif.

Calibrage du contrôle de hauteur de rampe

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Outil*, appuyez sur **Contrôle de hauteur de rampe**.
4. Dans l'écran *Contrôle de hauteur*, appuyez sur **Calibrage de valve hydraulique**.
5. Dans l'écran *Calibrage de valve hydraulique*, appuyez sur la **Zone** que vous souhaitez calibrer.
6. Dans l'écran *Zone/Calibrage de valve*, appuyez sur **Bande morte et pente**.
Remarque – Veillez à abaisser la section centrale à une hauteur inférieure et à aligner les rampes avant de commencer la procédure de calibrage. Si le Centre ou les Rampes sont trop élevés ou trop bas, le calibrage risque d'échouer.
7. Dans l'écran *Calibrage bande morte* ou *Calibrage de pente*, appuyez sur **Engager** pour commencer le calibrage.
8. Répétez les étapes 5 à 7 jusqu'à ce que toutes les zones soient calibrées puis appuyez sur .

Cartographie du guidage

Dans ce chapitre :

- Paramètres de guidage, 150
- Configuration de l'outil pour le guidage, 156
- Paramètres de lissage de courbe, 158

Les paramètres pour la cartographie de lignes de guidage et de modèles vous permettent de personnaliser l'angle des virages, l'enregistrement de couverture, les distances d'avertissement et la commutation entre les lignes de guidage remblai et les tournières.

Guidage et cartographie

Pour recevoir des informations de guidage (et toute assistance, quelle qu'elle soit, d'un système de guidage automatique), vous devez :

- Configurer la manière dont le guidage est affiché sur votre écran. Voir [Guidage et cartographie](#).
- Configurer l'outil pour le guidage. Voir [Configuration de l'outil pour le guidage, 156](#).
- Modifier les paramètres de lissage de courbe si nécessaire. Voir [Paramètres de lissage de courbe, 158](#).

Paramètres de guidage

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur , puis appuyez sur l'option que vous souhaitez configurer :
 - Paramètres de virage
 - Paramètres de couverture
 - Paramètres décalage
 - Cartographie
 - Enregistrement FreeForm
 - Commutation Tournière/Remplissage
 - Paramétrage des bordures

Paramètres de virage

Les paramètres de virage comprennent :

- Mode du rayon de virage minimum
- Auto détection de demi-tour
- Seuil d'alerte de virage serré

Mode du rayon de virage minimum

Ce paramètre crée des coins plus lisses sur les lignes AB courbes, ce qui améliore la précision de votre système d'autoguidage lors du guidage en virage.

Paramètre	Explication
Automatique (C'est le mode par défaut.)	Mettre le rayon sur 80 % de la largeur d'andain ou 10 m (32.8'), selon celui qui est le plus large.
Désactivé	Aucune tentative de conserver les coins au-dessus d'un rayon de virage minimum n'est effectuée. Si vous utilisez ce mode, les courbes peuvent être très serrées et le système d'autoguidage peut être incapable de terminer le virage avec succès.
Manuel	Choisir manuellement le rayon minimum.

Seuil d'alerte de virage serré

L'CFX-750 display vous alerte lorsque votre machine est à une distance prédéfinie d'un virage serré. Le seuil est fixé entre 1 et 10. Pour augmenter la sensibilité de l'alerte, diminuez le chiffre.

Auto détection de demi-tour

La détection automatique de demi-tour fonctionne uniquement sur des modèles de courbes FreeForm™ et adaptatives. Pour des informations complémentaires, voir [Paramètres de guidage, 150](#).

Paramètre	Explication
Activé	Détecte automatiquement lorsque le véhicule a effectué un demi-tour et génère la ligne de guidage suivante.
Désactivé	Contrôle manuellement lorsqu'une passe est terminée. Avec le modèle FreeForm, vous devez arrêter manuellement l'enregistrement. Avec le modèle de courbe adaptative, vous devez définir manuellement le point B.

Paramètres de couverture

Configurez les *Paramètres de couverture* pour répondre aux besoins de votre système.

Délai On/Off Couverture

Le délai de couverture a pour effet que le système retarde l'enregistrement de couverture pour correspondre au temps requis pour le démarrage du débit lorsque vous tournez votre système de pulvérisation ou d'épandage.

Activez le délai de couverture si vous activez l'enregistrement de couverture lorsque vous activez votre système de pulvérisation ou d'épandage. Le délai de couverture assure que l'écran enregistre la couverture dès le début de l'application. Vous pouvez entrer un temps de temporisation compris entre 0,0 et 10,0 secondes.

Enregistrement de couverture

L'enregistrement de couverture peut être effectué à une vitesse supérieure ou égale à 1,3 km/h.

Paramètre	Explication
Désactivé	Arrêter l'enregistrement de couverture.
Manuel	Arrêter et mettre en marche manuellement l'enregistrement de couverture.
Mettre en prise	Activer automatiquement l'enregistrement de couverture lorsque le système d'autoguidage est engagé.
Interrupt	Utiliser un interrupteur à distance pour activer ou désactiver l'enregistrement de couverture.

Paramètres décalage

Les paramètres décalage influent sur le fonctionnement des ajustements de décalage durant l'opération.

Paramètre	Explication
Effacer le décalage à la fin de la passe	Lorsque cette option est activée, l'écran efface la position décalée à chaque fois que vous changez d'andain.
Réinit décalage	Quand l'option est activée, toute valeur de décalage est annulée et tous les andains retrouvent leur position initiale.
Valeur de décalage	Chaque décalage déplace la ligne de guidage de cette valeur. La valeur par défaut d'incrément de décalage est 2,5 cm (1"). Entrez une valeur comprise entre 3 et 30 cm (2 et 12").

Cartographie

Utilisez ce paramètre pour définir la distance d'avertissement et les positions d'enregistrement pour les points, les lignes et les zones.

Distance d'avertissement

La définition d'une distance d'avertissement a pour effet que le système vous alerte lorsque votre machine s'approche d'une caractéristique.

Lorsque la machine se déplace dans la distance d'avertissement spécifiée, un avertissement s'affiche. Si vous avez un système EZ-Pilot, EZ-Steer ou Autopilot avec un sonalert connecté, une alarme sonore retentit également.

Vous pouvez définir la distance d'avertissement entre 0,0 et 300,0 m (0'00" - 984' 03").

Position d'enregistrement

Choisissez le point auquel une caractéristique est enregistrée. Lorsque votre véhicule est à ce point, la caractéristique est enregistrée.

Supprimer caractéristiques

Utilisez cette fonction pour supprimer les points, lignes et zones d'un champ sélectionné. Cette fonction supprime uniquement les caractéristiques et non le champ lui-même.

Enregistrement FreeForm

Utilisez ce paramètre pour choisir la façon dont l'écran enregistre un modèle FreeForm.

Paramètre	Explication
Manuel	<p>Utilisez les icônes sur l'écran <i>Guidage</i> pour contrôler le moment où la passe est enregistrée.</p> <p>Pour commencer l'enregistrement, appuyez sur , pour l'arrêter, appuyez sur .</p>
Enregistrer avec couverture	<p>Lancer et arrêter automatiquement l'enregistrement du modèle FreeForm quand l'enregistrement de couverture commence et s'arrête.</p> <p>Vous pouvez toujours utiliser l'icône d'enregistrement FreeForm pour reprendre l'enregistrement manuel.</p>

Commutation Tournière/Remplissage

Utilisez ce paramètre pour choisir la façon dont le guidage commute entre la partie tournière et la partie remplissage du champ.

Paramètre	Explication
Automatique	Commuter automatiquement de tournière à remplissage lorsque le véhicule entre dans la limite de tournière.
Manuel	Utilisez les commandes sur l'écran <i>Guidage</i> pour sélectionner le moment où le guidage passe de tournière à remplissage.

Paramétrage des bordures

Utilisez l'option *Paramétrage des bordures* pour configurer :

- Le moment où les bordures sont actives. Voir [Bordures](#).
- La façon dont l'écran enregistre les bordures. Voir [Étendre Bordures](#).

Lorsque vous enregistrez une bordure, l'écran calcule automatiquement la zone de la bordure et affiche cette information dans l'onglet *État*.

Lorsque vous chargez un champ qui contient une bordure, la bordure est également chargée.

Vous pouvez enregistrer des bordures multiples dans un seul champ.

Si votre contrôleur de débit variable est doté d'une option de commutation de section, une bordure fait office de barrière de commutation. Lorsque vous quittez la limite définie par une bordure, le contrôleur arrête automatiquement l'outil.

Bordures

Paramètre	Explication
Activé	Utiliser des bordures existantes et en créer de nouvelles pour tous vos champs.
Désactiver pour ce champ	Désactiver des bordures uniquement pour le champ dans lequel vous travaillez actuellement. Lorsque vous commencez votre champ suivant, l'option repasse automatiquement sur Activé.
Désactiver pour tous les champs	Désactiver des bordures pour tous les champs dans lesquels vous travaillez, y compris les bordures faites avec des modèles de tournière.

Étendre Bordures

Utilisez ce paramètre pour déterminer comment l'affichage gère la bordure après que vous ayez terminé l'enregistrement.

Paramètre	Explication
Ne pas étendre	Ne sera pas modifiée une fois que vous aurez terminé l'enregistrement
Moitié de largeur d'andain	Sera étendue d'une moitié de largeur d'andain vers l'extérieur de la passe
Une largeur d'andain	Sera étendue d'une largeur d'andain complète vers l'extérieur de la passe

Configuration de l'outil pour le guidage

Avant de pouvoir utiliser l'écran pour le guidage, vous devez configurer votre outil.

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur , puis appuyez sur **Créer nouveau champ**.
2. Dans l'écran *Créer nouveau champ*, appuyez sur **Paramétrage de l'outil**.
3. Modifiez les paramètres pour chaque option. Pour des informations complémentaires, voir [Configuration de l'outil pour le guidage, 156](#).
4. Sélectionnez un type de modèle (voir [Configuration de l'outil pour le guidage, 156](#)) et continuez dans l'Assistant.

Pour un guidage optimal, veillez à entrer des informations exactes pour l'outil raccordé au véhicule. Des informations incorrectes peuvent entraîner des manques ou des recouvrements de couverture.

Entrez les dimensions comme suit :

- *Largeur de l'outil* : 0,305 - 99,990 m
- *Recouvrement/Manque* : 1000 cm manque et 1000 cm recouvrement
Pour éviter des manques dans l'application, définissez un recouvrement intentionnel.
- *Décalage gauche/droit* : 5000 cm à droite et 5000 cm à gauche

Ajuste le guidage et l'enregistrement de couverture quand...	Explication
L'outil est décalé par rapport à l'axe du véhicule.	<p>Une fois configuré et sur la ligne, l'outil ne doit jamais être au-dessus de la ligne de guidage avec le véhicule à côté.</p> <p>Pour le guidage pendant la conduite, utilisez les DEL sur la barre de guidage. Voir Modèles de la barre de guidage, 231.</p>

- *Décalage Avant/Arrière* : 3018 cm derrière et 975 cm devant

Ajuste le guidage et l'enregistrement de couverture quand...	Explication
L'outil n'est pas centré directement sous l'antenne GPS (pour les systèmes EZ-Steer) ou l'essieu fixe du véhicule (pour les systèmes Autopilot).	<p>Définissez un Décalage avant lorsque l'outil est devant l'antenne (sur l'avant du véhicule) pour les systèmes EZ-Steer ou devant l'essieu fixe pour les systèmes Autopilot.</p> <p>Définissez un Décalage arrière lorsque l'outil est derrière l'antenne (sur l'arrière du véhicule) pour les systèmes EZ-Steer ou derrière l'essieu fixe pour les systèmes Autopilot.</p>

- *Étirement Outil* : 1000 cm à gauche et 1000 cm à droite
Ce paramètre ajuste le guidage et l'enregistrement de couverture lorsqu'il y a un étirement variable de l'outil du fait d'une pente latérale et/ou d'une marche en crabe de l'outil.
- *Type de monture de l'outil* : Choisissez le type de monture d'outil utilisé.

Paramètres de lissage de courbe

Par défaut, le paramétrage de l'CFX-750 display lisse les courbes pour un guidage et un autoguidage améliorés.

Toutefois, vous pouvez désactiver le lissage de courbes en virages serrés (les virages d'un rayon inférieur à 3 m).

Remarque – Si vous désactivez le lissage de courbes, l'CFX-750 display ou le système Autopilot risque de ne pas être capable d'effectuer l'autoguidage dans les virages les plus serrés. Soyez prudent lorsque vous désactivez le lissage de courbe.

Pour désactiver le lissage de courbe :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Appuyez sur **Paramètres de virage**.
4. Appuyez sur **Mode du rayon de virage minimum**, puis appuyez sur votre choix : automatique, désactivé ou manuel.

Monitoring de rendement

Dans ce chapitre :

- Configuration du monitoring de rendement, 160
- Calibrage du monitoring de rendement, 162
- Calibrages avant d'aller dans le champ, 162
- Calibrages dans le champ, 164
- État du moniteur de rendement, 167

Avec le système de monitoring de rendement, l'CFX-750 display peut accéder aux données relatives à votre rendement qui sont collectées par des capteurs de monitoring de rendement, et afficher ces données.

Configuration du monitoring de rendement

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Outil*, appuyez sur **Contrôleur de rendement**.
4. Dans l'écran *Contrôleur de rendement*, appuyez sur **Assistant moniteur de rendement**.
5. Dans l'écran *Type de contrôleur de rendement*, appuyez sur le type de moniteur de rendement que vous avez connecté et appuyez sur .

Remarque – Si vous appuyez sur **Aucun**, le plugin de monitoring de rendement sera supprimé de l'écran *Guidage*.

6. Dans l'écran *Résumé*, un résumé du matériel raccordé à l'CFX-750 display est affiché. Appuyez sur .
7. Dans l'écran *Paramétrage moissonneuse*, sélectionnez la **Marque de moissonneuse**, le **Modèle de moissonneuse**, et le type de **Capteur d'humidité**, puis appuyez sur .
8. Entrez l'un après l'autre les paramètres appropriés pour les *Mesures de l'outil* puis appuyez sur .

Remarque – Pour des informations sur les dimensions de l'outil, voir [Configuration de Field-IQ pour les outils, 121](#).

- Largeur de l'outil
 - Nombre de rangs (ou de sections pour le contrôle de ligne avec barre de coupe)
 - Recouvrement/Manque
 - Décalage Droit/Gauche
 - Décalage Avant/Arrière
 - Recouvrement interne permis
9. Dans l'écran *Configuration moniteur de rendement*, complétez les paramètres appropriés pour le véhicule, puis appuyez sur .

a. Paramétrage d'opération

Paramètre	Explication
Capteur de hauteur de barre de coupe	Activer ou désactiver le contrôle d'enregistrement, sur la base du capteur de hauteur de barre de coupe.
Hauteur barre de coupe	Le pourcentage de hauteur auquel l'enregistrement est activé et désactivé.
Retard débit grain	La durée requise par la moissonneuse pour traiter le grain pour une cartographie correcte des rendements. Cette valeur doit correspondre au temps que le grain met à aller de la barre de coupe au réservoir à grains.
Réinitialiser Autocut	Active la réinitialisation du contrôle de ligne à la largeur totale lorsque la barre de coupe est levée et abaissée.

b. Paramétrage Culture

Paramètre	Explication
Marchandise	La marchandise pour la culture.
Unités	Appuyez sur les unités de mesure qui seront affichées sur l'écran pour le rendement.
Limite supérieure d'humidité	La valeur d'humidité la plus élevée qui sera enregistrée pour un échantillon de culture.
Poids du boisseau standard	La densité standard pour la culture actuellement récoltée.
Humidité de stockage	L'humidité standard à laquelle le rendement humide sera ajusté pour le rendement sec.
Dimensions de la palette	Vérifiez la longueur, la largeur et la distance entre les palettes sur votre machine. Remarque – Ne pas vérifier ces dimensions peut entraîner une dégradation des performances.

Paramètre	Explication
Élévateur tangage	Vérifiez l'angle de tangage de l'élévateur à grain propre par rapport à la verticale et la distance entre les capteurs et la paroi arrière. <i>Remarque – Ne pas définir la distance entre le capteur optique et la paroi arrière peut entraîner une dégradation des performances.</i>

- c. Configuration d'option : Active ou désactive les confirmations *Démarrer nouveau chargement*. Si vous activez ce paramètre, l'opérateur est invité à confirmer s'il souhaite mettre fin au chargement. Si vous désactivez ce paramètre, l'opérateur n'est pas invité à confirmer la fin du chargement lorsqu'il appuie sur le bouton **Nouvelle charge**.
- d. Volume trémie : Entrez la taille du réservoir à grains de la moissonneuse.
- e. Type d'affichage de trémie : Sélectionnez cette option si vous souhaitez que la capacité actuelle de la trémie soit affichée dans les unités réelles ou sous la forme d'un pourcentage de la capacité de la trémie.
- f. Configuration légende de carte : Vous permet de déterminer l'échelle sur les couches de rendement et d'humidité qui sont affichées sur l'CFX-750 display.

Calibrage du monitoring de rendement

Vous devez effectuer le calibrage de l'équipement avant d'aller dans le champ.

Les calibrages incluent :

- Calibrages qui sont effectués avant d'aller dans le champ :
 - Calibrage de la hauteur de barre de coupe (voir [Calibrage de hauteur de barre de coupe, 163](#))
 - Calibrage de tare (voir [Calibrage de tare, 163](#))
 - Calibrage de température (voir [Calibrage de température, 164](#))
 - Calibrage de roulis (voir [Calibrage de roulis, 164](#))
- Calibrages qui doivent être effectués dans le champ :
 - Calibrage du rendement (voir [Calibrage du capteur d'humidité et de rendement, 165](#))
 - Calibrage du capteur d'humidité

Calibrages avant d'aller dans le champ

Les calibrages suivants sont à effectuer avant d'aller dans le champ.

Calibrage de hauteur de barre de coupe

L'assistant Calibrage de hauteur de barre de coupe vous permet de définir les points haut et bas pour la position de la hauteur de barre de coupe.

Remarque – Pour un fonctionnement précis, les points de fonctionnement de barre de coupe le plus élevé et le plus bas doivent se situer dans la plage de voltage 0-5 du capteur. Si le capteur atteint la valeur maximale **avant** l'amplitude totale du mouvement de la barre de coupe, vous devrez ajuster l'articulation sur le capteur.

1. Dans l'écran *Calibrage du moniteur de rendement*, appuyez sur **Calibrage de hauteur de barre de coupe** pour démarrer l'assistant de calibrage.
2. Montez la barre de coupe jusqu'à son point le plus élevé, puis appuyez sur .



3. Abaissez la barre de coupe jusqu'à son point le plus bas, puis appuyez sur .



4. Définissez le pourcentage de *Hauteur de barre de coupe* auquel l'enregistrement doit être activé et désactivé, puis appuyez sur .
5. Une fois le calibrage de la hauteur de barre de coupe terminé, appuyez sur .

Calibrage de tare

Remarque – Le calibrage de tare est important pour la performance du système. Veillez à ce que l'élévateur à grain propre soit à la tension appropriée et à ce que toutes les palettes soient présentes et de taille uniforme.

1. Pour tarer le capteur de rendement, engagez le séparateur, faites tourner la moissonneuse à plein régime, puis appuyez sur .
2. Regardez le résultat de tare. Les résultats doivent être proches de l'épaisseur de palette mais peuvent s'en éloigner un peu. Le plus important, c'est que l'écart de tare reste petit. Cet écart

doit être inférieur à 25 % de la tare.

Appuyez sur .

Calibrage de température

Remarque – Ne pas effectuer ce calibrage peut entraîner une dégradation des performances du capteur d'humidité.

1. Garez la moissonneuse de façon à ce que le module de monitoring de rendement et le capteur d'humidité soient à l'ombre.
2. Placez un thermomètre à côté du module de monitoring de rendement et du capteur d'humidité pendant un moment.
3. Relevez la température indiquée par le thermomètre puis saisissez-la. Appuyez ensuite sur .

Calibrage de roulis

Remarque – Vous avez besoin d'une position GNSS pour effectuer ce calibrage.

Le module de monitoring de rendement est équipé de dispositifs de mesure de l'inertie pour ajuster le terrain que vous rencontrez au cours de la récolte.

1. Dans *Orientation du connecteur*, appuyez sur le choix approprié pour indiquer comment le connecteur est positionné par rapport au véhicule et comment l'*Orientation d'étiquette* se situe par rapport au véhicule. Appuyez sur .
2. Dans l'écran *Orientation d'étiquette*, appuyez sur le choix approprié pour indiquer comment l'étiquette est positionnée par rapport au véhicule. Appuyez sur .
3. Garez le véhicule sur un sol plat, marquez la position intérieure des roues avant et arrière.
4. Dans l'écran *Calibrage roulis : Étape 1*, appuyez sur .
5. Patientez pendant que le roulis est déterminé.
6. Si vous y êtes invité, faites un demi-tour avec le véhicule de façon à ce que les roues avant se trouvent là où se trouvaient les roues arrière et que les roues arrière s'alignent sur les marques des roues avant.

Appuyez sur , puis attendez que le décalage de roulis soit déterminé.

Calibrages dans le champ

Pour assurer une bonne performance du moniteur de rendement de Trimble, vous devez calibrer les capteurs optiques de rendement et le capteur d'humidité dans le champ en prenant comme référence une bonne échelle et un bon capteur d'humidité connus.

Calibrage du capteur d'humidité et de rendement

Dans le cadre du calibrage du rendement, vous collectez des chargements à utiliser pour le calibrage. Il y a deux méthodes de collecte de chargements de calibrage :

- Méthode vitesse : Largeur de barre de coupe constante, vitesse variable
- Méthode largeur de déblai : Vitesse constante, largeur de barre de coupe variable

Méthode vitesse

Cette méthode utilise :

- Une largeur de barre de coupe constante
 - Une vitesse variable pour calibrer des débits de grain faibles, moyens et élevés, pour fournir une courbe de calibrage pour les variations de débit faible, moyen et élevé tout au long de la récolte
1. Effectuez un chargement de calibrage de 1360 à 2720 kg à votre vitesse de récolte normale en veillant à la maintenir constante.
 2. Répétez cette procédure pour un chargement à chaque fois à :
 - 1,6 km/h de moins que la vitesse de fonctionnement normale
 - 3,2 km/h de moins que la vitesse de fonctionnement normale
 - 1,6 km/h de plus que la vitesse de fonctionnement normale

Exemple

Voici un exemple de chargements de calibrage utilisant cette méthode :

- Chargement 1 = 2 062 kg à 3,2 km/h
- Chargement 2 = 1 739 kg à 4,8 km/h
- Chargement 3 = 1 253 kg à 6,4 km/h
- Chargement 4 = 2 616 kg à 8 km/h

Méthode largeur de déblai

Cette méthode utilise :

- Une vitesse constante
 - Des largeurs de déblai variables pour calibrer les débits bas, moyens et élevés
1. Effectuez un chargement de calibrage de 1360 à 2720 kg à votre vitesse constante normale avec 100 % de largeur de déblai (c'est-à-dire 12 rangs à 9,14 m).

2. À la même vitesse constante, répétez cette procédure pour un chargement à chaque fois à :

- 75 % de la largeur de déblai normale (9 rangs à 6,86 m)
- 50% de la largeur de déblai normale (6 rangs à 4,57 m)
- 25% de la largeur de déblai normale (3 rangs à 2,29 m)

Ceci fournit une courbe de calibrage pour les variations de débit faible, moyen et élevé tout au long de la récolte.

Exemple

Voici un exemple de chargements de calibrage utilisant cette méthode :

- Chargement 1 = 2 616 kg à 6,4 km/h à 100 % de largeur de ligne
- Chargement 2 = 2 062 kg à 6,4 km/h à 75 % de largeur de ligne
- Chargement 3 = 1 739 kg à 6,4 km/h à 50 % de largeur de ligne
- Chargement 4 = 1 253 kg à 6,4 km/h à 25 % de largeur de ligne

Instructions pour le calibrage

1. Collectez tous les chargements de calibrage en utilisant soit la méthode vitesse, soit la méthode largeur de déblai.

Il est vivement recommandé d'effectuer au moins trois chargements de calibrage pour assurer que le système fournisse des mesures précises pour l'ensemble des débits faible, moyen et élevé tout au long de la récolte.

Si vous effectuez un calibrage sur un chargement unique, il se peut que vous obteniez de mauvaises performances de précision lorsque vous récolterez en dehors de la plage de débit à laquelle le système a été calibré initialement.

2. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .

3. Dans l'écran *Accès rapide au moniteur de rendement*, appuyez sur **Détails relatifs à la charge**.

4. Dans l'écran *Détails relatifs à la charge*, appuyez sur chaque bouton de chargement et complétez les paramètres pour chaque chargement :

- a. Poids du bon de pesée : Entrez le poids, puis appuyez sur .
- b. Poids de test : Entrez le poids, puis appuyez sur .
- c. Humidité : Entrez l'humidité pour le chargement, puis appuyez sur .

Remarque – Évaluez chaque chargement en ce qui concerne la variation de débit. Utilisez uniquement des chargements dont les débits présentent une faible variation dans le calibrage.

5. Dans l'écran *Calibrage du capteur de rendement*, appuyez sur **Calibrage du capteur de rendement**.
 6. Dans l'écran *Charge*, confirmez les chargements à utiliser dans le calibrage, puis appuyez sur .
 7. Dans l'écran *Calibrage du capteur de rendement* pour le chargement, confirmez les ajustements de chargement. Appuyez sur **Oui** ou sur **Non**, puis appuyez sur .
 8. Dans l'écran suivant, choisissez si vous voulez appliquer le calibrage de capteur aux chargements enregistrés précédemment dans le champ (appuyez sur **Oui**) ou non (appuyez sur **Non**). Appuyez ensuite sur .
- Un message indiquant que le chargement actuel a été calibré avec succès s'affiche.
9. Dans l'écran *Accès rapide au moniteur de rendement*, appuyez sur **Calibrage du capteur d'humidité**.
 10. Dans l'écran *Calibrage du capteur d'humidité*, appuyez sur le chargement que vous souhaitez calibrer.
 11. Dans l'écran relatif au chargement que vous avez choisi, appuyez sur **Humidité du ticket de zoom** et entrez l'humidité correcte du bon de pesée. Appuyez sur **A utiliser dans le calibrage** si vous souhaitez utiliser la valeur dans le calibrage, puis appuyez sur .
 12. Dans l'écran *Calibrage du capteur d'humidité*, appuyez sur **Oui**, puis appuyez sur  pour confirmer les ajustements de calibrage.

État du moniteur de rendement

État système

L'écran *État moniteur de rendement* fournit des informations détaillées sur le système :

- Poids humide champ
- Poids humide du chargement
- Humidité
- Hauteur barre de coupe
- Angle de roulis
- Angle de tangage
- Débit
- Température

- Densité
- Tare

État du capteur optique

L'écran *État capteurs* fournit des informations sur le fonctionnement du capteur optique :

- État du capteur optique
- Niveau de bruit
- Vitesse élévateur
- Pourcentage sombre
- Capteur d'humidité
- Valeur de capteur
- Température

GPS

Dans ce chapitre :

- Configuration du GPS, 170
- Configuration des services de correction, 172
- Qualité de position, 177
- Paramètres GPS avancés, 177
- État GPS, 178

Dans le cadre de la configuration du GPS, vous choisissez le type de radio, de service de correction et de qualité de position, et vous spécifiez si la technologie xFill doit être utilisée.

Configuration du GPS

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *GPS*, appuyez sur **Paramétrage du GPS**.
4. Appuyez sur *Source de correction GPS*. Choisissez la source de correction de position appropriée :
 - WAAS / EGNOS : Pour les corrections basées sur satellite :
 - WAAS (Wide Area Augmentation System - Système d'augmentation à zone large) en Amérique du Nord
 - EGNOS (European Geostationary Navigation Overlay Service - Système européen de navigation par recouvrement géostationnaire) en Europe
 - OmniSTAR VBS : service basé sur satellite disponible via un abonnement
 - OmniSTAR XP/HP/G2 : service basé sur satellite haute précision disponible via un abonnement
 - RTK (Real Time Kinematic) : corrections émises par radio par le biais d'une station de référence basée au sol.

Lorsque vous sélectionnez RTK comme source de correction GPS (selon ce qui est déverrouillé), des éléments supplémentaires peuvent apparaître :

Paramètre	Options
Méthode de réception de correction (Voir Configuration des services de correction, 172)	<ul style="list-style-type: none"> • Radio Trimble interne • Radio Trimble externe • CenterPoint RTX <ul style="list-style-type: none"> • Satellite rapide • Satellite standard • Cellulaire standard • Cellulaire rapide • RangePoint RTX • Modem VRS Trimble • Radio générique CMR • Radio générique RTCM3

Paramètre	Options
Radio Trimble interne ou Radio Trimble externe	<p>Si vous appuyez sur l'une des options radio Trimble pour la méthode de réception de correction, vous pouvez aussi entrer :</p> <ul style="list-style-type: none"> • ID de réseau radio • Clés SecureRTK • État des clés SecureRTK • Utiliser xFill : appuyez sur Oui ou Non. Si vous appuyez sur Oui, l'écran <i>Paramètres xFill bande L</i> et l'écran <i>Date base RTK</i> s'affichent. • Paramètres xFill bande L (appuyez sur la fréquence et le taux de transfert) • Date base RTK : sélectionnez la date qui a été utilisée lorsque la station de base RTK a été relevée. Pour des informations complémentaires, contactez votre revendeur local.
	<p> ATTENTION – Vous devez sélectionner la date de base correcte pour votre position. Si vous sélectionnez une valeur incorrecte, ceci entraînera une opération xFill incorrecte.</p>
Modem VRS Trimble ou CenterPoint RTX (std-cell)	Si vous sélectionnez l'option Modem VRS Trimble ou l'option CenterPoint RTX (std-cell) pour la méthode de réception de correction, vous pouvez aussi sélectionner votre appareil (DCM300 ou Ag3000).
N'importe quelle option OmniSTAR ou CenterPoint RTX	Si vous sélectionnez une option OmniSTAR ou CenterPoint RTX quelconque pour la méthode de réception de correction, entrez aussi : <ul style="list-style-type: none"> • la fréquence et le taux de transfert • le seuil pour favoriser la précision • Redémarrage rapide: On/Off (marche/arrêt)

- RangePoint™ RTX™ : service basé sur satellite disponible via un abonnement
- Non corrigé : aucune correction GPS
- Corrections Ext. : appuyez sur cette option lorsque vous utilisez des corrections provenant d'une source de correction externe.

Fréquence et taux de transfert

Lors de la réception de signaux satellite, vous devez appuyer sur la fréquence et le taux de transfert spécifiquement en fonction de votre région :

- Amérique du Nord occidentale (RTX WN) : 1557.8615 MHz à 600 bauds
- Amérique du Nord centrale (RTX CN) : 1557.8150 MHz à 2400 bauds
- Amérique du Nord orientale (RTX EN) : 1557.8590 MHz à 600 bauds
- Amérique du Sud/Centrale (RTX SA) : 1539.8325 MHz à 600 bauds
- Europe/Afrique (RTX EA) : 1539.9525 MHz à 600 bauds
- Asie Pacifique (RTX AP) : 1539.8325 MHz à 600 bauds

Remarque – Ces fréquences changent parfois. Si vous avez des problèmes avec le signal satellite, contactez votre revendeur pour obtenir des informations satellite mises à jour.

Technologie xFill

Durant les interruptions de signal RTK, la technologie xFill™ peut préserver le fonctionnement du système RTK pendant 20 minutes maximum. La technologie xFill se met automatiquement en marche en cas d'interruption du signal RTK.

Configuration des services de correction

Avant de pouvoir utiliser les services de correction auxquels vous vous êtes abonné(e), vous devez les « déverrouiller ». Voir [Déverrouillage / mise à jour, 200](#) pour obtenir des instructions.

CenterPoint RTX

Pour définir le type de correction sur CenterPoint RTX :

1. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur **GPS**. L'écran *GPS* s'affiche.
2. Appuyez sur **Paramétrage du GPS** puis appuyez sur **RTK**. L'écran *Source de correction GPS* s'affiche.
3. Appuyez sur l'option appropriée :
 - CenterPoint RTX (ss) : Satellite standard
 - CenterPoint RTX (sc) : Cellulaire standard
 - CenterPoint RTX (fs) : Satellite rapide
 - CenterPoint RTX (fc) : Cellulaire rapide
4. L'assistant *Configuration CenterPoint RTX* s'affiche. Lisez attentivement tous les messages

d'avertissement et de mise en garde. Effectuez les paramétrages appropriés.

Paramètre	Explication
Paramètres satellite	Il n'est pas nécessaire de modifier les paramètres de cet écran sauf si la fréquence d'émission CenterPoint RTX a changé.
Qualité de position	Options permettant le fonctionnement lorsque la qualité des informations de position GPS n'est pas excellente. <ul style="list-style-type: none"> • Favoriser la précision : fournit le niveau de précision le plus élevé. Ceci est le paramètre recommandé. • Qualité équilibrée : renonce à la précision potentielle pour une légère augmentation du temps de production. • Favoriser la disponibilité : augmente le temps de production, avec plus de potentiel pour une précision réduite.
Seuil pour favoriser la précision de CenterPoint RTX (s)	La valeur à laquelle le système vous permettra de démarrer les opérations de guidage. <ul style="list-style-type: none"> • Pour les applications à grande échelle, entrer une valeur élevée. • Pour les applications de culture en ligne, entrer une valeur basse. La valeur maximale actuelle est de 11 pouces (27,94 cm).
Redémarrage rapide	Réduit le temps de convergence de la position afin que le système soit prêt à opérer plus rapidement. <ul style="list-style-type: none"> • S'il est prévu de garer le véhicule dans une zone avec une vue claire du ciel lorsqu'il n'est pas utilisé, appuyez sur <i>Activé</i>. • S'il n'est pas prévu d'avoir une vue claire du ciel lorsque le véhicule n'est pas utilisé, appuyez sur <i>Désactivé</i>.

5. Dans l'onglet *Fréquence*, la fréquence et le taux de transfert sont pré-sélectionnés pour le faisceau central américain. Si nécessaire, ces valeurs peuvent être modifiées manuellement pour traquer un satellite à bande L spécifique.

(Voir *Fréquence et taux de transfert* dans [Configuration du GPS, 170.](#))

6. Une fois que vous avez terminé de compléter l'assistant, retournez à l'écran *Guidage*.

Exemple



Au début :

- La convergence est une valeur élevée.
- L'icône de satellite est jaune, ce qui indique que le système n'est pas prêt à opérer.

Lorsque le récepteur converge vers sa précision finale, les valeurs d'état changent :

- La convergence est passée à la valeur que vous avez définie dans l'écran *Seuil pour favoriser la précision de CenterPoint RTX (s)* de l'assistant. Dans cet exemple, le seuil a été défini sur 11 pouces (27,94 cm).
- L'icône de satellite est maintenant verte, ce qui indique que le système est maintenant prêt à opérer.

Renouveler l'abonnement CenterPoint RTX

Pour renouveler votre abonnement CenterPoint RTX :

1. Vérifiez que votre fréquence et votre taux de transfert sont déjà configurés. (Voir [Fréquence et taux de transfert dans Configuration du GPS, 170.](#))
2. Contactez le service de géolocalisation de Trimble.
3. Demandez un renouvellement de votre abonnement.

RangePoint RTX

Pour définir le type de correction sur RangePoint RTX :

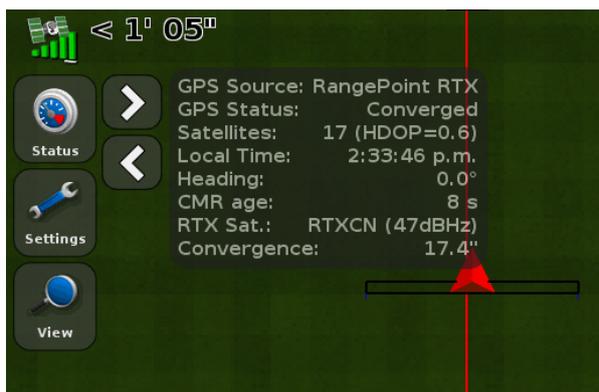
1. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur **GPS**.
2. Appuyez sur **Paramétrage du GPS**, puis appuyez sur **RangePoint RTX**. Appuyez sur .
3. Dans l'écran *Paramètres satellite*, la fréquence et le taux de transfert sont pré-sélectionnés

pour le faisceau central américain. Si nécessaire, vous pouvez modifier ces valeurs pour traquer un satellite à bande L spécifique. (Voir Fréquence et taux de transfert dans [Configuration du GPS, 170.](#))

Remarque – Vérifiez sur cet écran qu'un abonnement pour RangePoint RTX est actif.

4. L'écran *Qualité de position* propose des options permettant le fonctionnement même lorsque la qualité des informations de position GPS n'est pas excellente. Les options pour la qualité de position sont :
 - Favoriser la précision : fournit le niveau de précision le plus élevé. Ceci est le paramètre recommandé.
 - Qualité équilibrée : renonce à la précision potentielle pour une légère augmentation du temps de production.
 - Favoriser la disponibilité : augmente le temps de production, avec plus de potentiel pour une précision réduite.

Exemple



Au début :

- La convergence est une valeur élevée.
- L'icône de satellite est jaune, ce qui indique que le système n'est pas prêt à opérer.

Lorsque le récepteur converge vers sa précision finale, les valeurs d'état changent :

- La convergence est effectuée en moins de cinq minutes.
- L'icône de satellite est maintenant verte, ce qui indique que le système est maintenant prêt à opérer.

Renouveler l'abonnement RangePoint RTX

Pour renouveler votre abonnement RangePoint RTX :

1. Vérifiez que votre fréquence et votre taux de transfert sont déjà configurés. (Voir Fréquence et taux de transfert dans [Configuration du GPS, 170.](#))
2. Contactez le service de géolocalisation de Trimble.
3. Demandez un renouvellement de votre abonnement.

VRS

Remarque – Pour configurer VRS, l'écran doit être déverrouillé pour RTK pour utiliser le type de correction VRS de Trimble. Pour utiliser VRS, il faut qu'un modem DCM-300 soit raccordé. Voir [Configuration du modem DCM-300, 183](#).

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *GPS*, appuyez sur **Paramétrage du GPS**.
4. Dans l'écran *Paramétrage du GPS*, appuyez sur **Source de correction GPS**.
5. Dans l'écran *Source de correction GPS*, appuyez sur **RTK**.
6. Dans l'écran *Réception de correction*, appuyez sur **Modem VRS Trimble**, puis appuyez sur .
7. Dans l'écran *Sélection d'appareil*, appuyez sur **DCM300**, puis appuyez sur .
8. Connectez le modem et mettez-le en marche.
9. Sélectionnez le modem Trimble requis et suivez les instructions s'affichant à l'écran.
10. Le premier écran de l'assistant de paramétrage VRS est *Configuration du modem sans fil*. Ceci est nécessaire seulement pour les modems Trimble pour lesquels vous avez installé une carte SIM.

Il incombe au fournisseur de carte SIM de fournir les paramètres requis.

Paramètres du modem sans fil	Explication
APN	Nom du point d'accès au réseau mobile, généralement requis par le réseau
Nom d'utilisateur GPRS	Nom de l'utilisateur du réseau mobile (paramètre optionnel). Vérifiez auprès de votre réseau mobile si ce paramètre est requis
Mot de passe GPRS	Mot de passe pour le réseau mobile (paramètre optionnel). Vérifiez auprès de votre réseau mobile si ce paramètre est requis
CPIN	Code secret SIM : verrouillage par mot de passe optionnel destiné à restreindre l'utilisation de la carte SIM

11. Complétez les étapes suivantes de l'assistant. Entrez les paramètres VRS fournis par votre fournisseur de Trimble CenterPoint™ ou de réseau RTK.

Paramètres Internet de base	Explication
Nom/adresse de serveur	Nom de la station de base RTK/VRS/CORS
Numéro de port de serveur	Numéro de port de serveur
Point de Support	Point de support de la station de base
Nom d'utilisateur VRS	Nom d'utilisateur attribué par le réseau
Mot de passe VRS	Mot de passe attribué par le réseau

12. Une fois que vous avez complété l'assistant, l'écran *État VRS* indique l'état de la connexion VRS et tous les paramètres entrés.

État de la connexion VRS	Explication
Connecté	VRS connecté
Connexion en cours	Réseau mobile - Recherche en cours
Déconnecté	Réseau mobile - pas de service

Qualité de position

Les signaux GPS peuvent être perturbés par les feuillages ou lorsque la machine se déplace hors de la vue d'un ou de plusieurs satellite(s) ou lorsqu'un ou plusieurs satellite(s) se déplace(nt) hors de la vue de la machine ou qu'il(s) « se couche(nt) » plus bas que la ligne d'horizon.

L'écran *Qualité de position* propose des options permettant le fonctionnement lorsque la qualité des informations de position GPS n'est pas excellente. Les options sont :

- Favoriser la précision : fournit le niveau de précision le plus élevé
- Qualité équilibrée : renonce à la précision potentielle pour une légère augmentation du temps de production
- Favoriser la disponibilité : augmente le temps de production, avec plus de potentiel pour une précision réduite

Paramètres GPS avancés

Dans l'écran *Avancé*, vous pouvez visualiser et ajuster les paramètres GPS avancés.

Paramètre	Explication
Type d'antenne	<p>Dans l'écran <i>Type d'antenne</i>, modifiez les paramètres internes du récepteur GPS afin d'assurer une précision maximale pour l'antenne.</p> <p>Sélectionnez l'antenne que vous avez connectée à l'écran.</p> <p>Remarque – <i>L'antenne AG-25 est blanche et en forme de dôme.</i></p>
Utiliser les satellites SBAS dans la position fixe	<p>Sélectionnez cette option si vous souhaitez utiliser des corrections SBAS de satellites WAAS pour calculer les positions GPS. Par exemple, si l'écran reçoit des informations de position de six satellites standard GPS et de deux satellites WAAS, l'écran utilise ces huit satellites pour calculer la position GPS.</p> <p>Ceci peut allonger le temps de fonctionnement lorsqu'un nombre limité de satellites est disponible.</p> <p>Remarque – <i>Cette option ne fonctionne pas avec les satellites EGNOS, OmniSTAR ou les corrections RTK.</i></p>
Forcer Iono GPS	<p>Le paramètre Forcer Iono GPS est conçu principalement pour les endroits situés au bord de la couverture SBAS, tels que le Nord du Canada. Il peut affecter la précision en cas d'utilisation à d'autres endroits.</p> <p>Appuyez sur Activé pour forcer l'utilisation de données d'ionosphère modélisées plutôt qu'en temps réel.</p>
Qualité signal Satellite	<p>Utilisez ce paramètre pour ignorer les signaux d'un satellite spécifique si vous avez des inquiétudes concernant son état. Pour des informations complémentaires, contactez votre revendeur.</p>

État GPS

Dans l'écran *État*, vous pouvez accéder à :

- [État GPS](#)
- [État Satellite](#)
- [État DGPS](#)

État GPS

L'écran *État GPS* affiche des informations concernant votre position ainsi que la puissance du signal GPS.

État Satellite

L'écran *État satellite* affiche des informations concernant la constellation de satellites actuelle.

Les informations pour chaque satellite sont contenues dans une ligne. Signification des abréviations :

- Sv : numéro de satellite (les satellites GLONASS ont un « R » devant le numéro de satellite ; les satellites GPS n'en ont pas)
- El : élévation
- Az : azimut
- L1 : L1 SNR
- L2 : L2 SNR
- Corr : correction (inclus uniquement si la correction est appliquée)
- Utilisé : Utilisé (inclus uniquement si le satellite est utilisé en calcul de position)

État DGPS

L'écran *État DGPS* montre quel signal DGPS est sélectionné dans l'écran *Source de correction GPS*. Pour des informations complémentaires, voir [État GPS, 178](#).

Données

Dans ce chapitre :

- [Gestion des données, 182](#)
- [Configuration du modem DCM-300, 183](#)
- [Configuration d'Office Sync, 184](#)
- [Transfert manuel sans fil, 186](#)
- [Transfert de données via lecteur USB, 186](#)
- [Libération d'espace dans la mémoire interne de l'écran, 189](#)

Vous pouvez gérer les données en enregistrant des configurations et en transférant les données à l'aide de la technologie sans fil ou d'un lecteur USB.

Gestion des données

Dans le cadre de la gestion des données, vous pouvez :

- Enregistrer ou restaurer un fichier de configuration de véhicule terminé (voir [Enregistrer ou restaurer un fichier de configuration de véhicule, 86](#))
- Enregistrer des paramètres d'outil, de barre de guidage et d'autres paramètres (voir [Sauvegarder/charger des configurations dans Paramètres avancés de l'écran, 196](#))
- Exporter des données de rendement vers un lecteur USB
- Envoyer des champs (à l'aide d'Office Sync) sur l'ordinateur de votre domicile ou de votre bureau
- Supprimer des champs, des enregistrements de couverture et des données de rendement
- Exporter des fichiers de journaux de diagnostic sur le lecteur USB à des fins de support technique
- Copier des prescriptions du lecteur USB à la mémoire interne et supprimer dans la mémoire interne

Transfert de données

Vous avez deux options pour transférer des données entre l'CFX-750 display et le bureau :

- À l'aide d'un lecteur USB (voir [Transfert de données via lecteur USB, 186](#))
- **Sans fil** à l'aide d'Office Sync, qui nécessite :
 - Un DCM-300 modem (voir [Configuration du modem DCM-300, 183](#))
 - Un abonnement aux corrections VRS (voir [Configuration des services de correction, 172](#))
 - Un abonnement et une configuration Office Sync (voir [Configuration d'Office Sync, 184](#))

Transfert de données sans fil

Office Sync est une fonctionnalité que vous pouvez acheter sous la forme d'un abonnement. À l'aide d'Office Sync, vous pouvez transférer des données sans fil de l'CFX-750 display au bureau, y compris :

- la couverture
- les bordures de champ
- les lignes de guidage
- les caractéristiques de point, de ligne et de zone

Remarque – Office Sync nécessite un abonnement. Pour plus d'informations sur la souscription d'un abonnement, veuillez contacter un revendeur Trimble.

Le transfert sans fil peut s'effectuer :

- automatiquement (voir [Configuration d'Office Sync, 184](#) pour les paramètres automatiques)
- manuellement (voir [Transfert manuel sans fil, 186](#))

Pour accéder à l'écran *Données* :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .

Configuration du modem DCM-300

Un modem DCM-300 est nécessaire pour :

- Utiliser des corrections VRS™. (Voir [Configuration des services de correction, 172.](#))
- Envoyer des données sans fil de l'CFX-750 display au bureau à l'aide d'Office Sync.

Mots de passe

Pour utiliser les corrections VRS et Office Sync, le modem DCM-300 nécessite une mise à jour de mot de passe.

Déverrouiller le modem DCM-300

Pour commencer à utiliser les corrections VRS ou à transférer des données, les fonctions VRS et Transfert de fichier Sync doivent être déverrouillées dans le modem DCM-300.

Pour déverrouiller le modem avec un mot de passe, contactez tout d'abord votre revendeur Trimble pour obtenir le code de déverrouillage.

1. Mettez le modem en marche.
2. Connectez le modem au port USB sur l'CFX-750 display.
3. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
4. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
5. Dans l'écran *Système*, appuyez sur **Déverrouiller/mettre à jour**.
6. Dans l'écran *Déverrouiller/mettre à jour*, appuyez sur **Débloquer DCM-300**.
7. Dans l'écran *Entrer code de blocage*, entrez le mot de passe. Appuyez sur .
8. Lorsque l'écran vous demande si vous voulez redémarrer le modem, appuyez sur **Oui**.

9. L'écran *Débloquer DCM300* s'affiche. Appuyez sur . Le modem DCM-300 sera prêt à l'emploi après trois minutes environ.
10. Pour vérifier l'état du déverrouillage du modem :
 - a. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
 - b. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
 - c. Dans l'écran *Système*, appuyez sur **État**.
 - d. Dans l'écran *État*, appuyez sur **Options de mise à jour**.

Option de mise à jour du DCM-300	Explication
Version de firmware	Version actuelle du micrologiciel
Modification paramètre cellulaire	Nécessaire pour le modem DCM-300G lorsque le client fournit sa propre carte SIM
Bus véhicule Ag	Future fonctionnalité
Transfert de fichier, VRS, Internet et WiFi	Nécessaire pour utiliser les fonctions Sync Connected Farm ou VRS

Configuration d'Office Sync

Avec la fonctionnalité Office Sync, l'CFX-750 display peut envoyer des informations de champ sans fil à l'ordinateur de votre domicile ou de votre bureau. Ceci peut s'effectuer automatiquement ou quand vous choisissez manuellement de démarrer le transfert.

Remarque – Demandez le mot de passe Office Sync à votre revendeur Trimble et déverrouillez la fonctionnalité avant la configuration.

Configuration initiale

L'Assistant de configuration initiale vous guide pendant la procédure de configuration de votre modem sans fil et l'inscription au réseau.

Par défaut, la fonctionnalité Office Sync est définie sur *Désactivé*. Pour activer la fonctionnalité :

1. Dans l'écran *Système*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Données*, appuyez sur **Configuration Office Sync**.
4. Dans l'écran *Configuration Office Sync*, appuyez sur **Office Sync**.

5. Dans l'écran *Office Sync*, appuyez sur **Activé**. Ceci entraîne l'affichage de l'écran *Configuration Office Sync*.

Remarque – Lorsque vous activez l'option *Office Sync*, appuyer sur *Configuration Office Sync* vous amène directement à l'écran *Configuration Office Sync*.

Options de configuration

Les options disponibles dans l'écran *Office Sync* permettent de :

- Donner un nom à l'CFX-750 display
- Configurer le modem sans fil
- S'inscrire sur le réseau Office Sync

Nom appareil

Utilisez le clavier virtuel affiché sur l'écran pour donner à votre appareil un nom que vous reconnaîtrez lorsque vous transférez les données sur votre propre ordinateur.

Configuration du modem uniquement

Utilisez cette option pour configurer votre modem sans fil.

1. Connectez le modem. L'écran *Modem détecté* s'affiche.
2. Appuyez sur  pour essayer de vous connecter au réseau.
3. Dans l'écran *Configuration du modem sans fil*, vous pouvez entrer ou modifier :
 - APN/Chaîne de Paramétrage
 - Code secret SIM
 - nom d'utilisateur réseau : changer le nom d'utilisateur utilisé pour l'inscription sur le réseau.
 - mot de passe réseau : changer le mot de passe utilisé pour l'inscription sur le réseau.
4. Une fois que vous avez configuré votre modem, l'écran *Réseau opérationnel* s'affiche pour indiquer que la configuration a réussi. Appuyez sur  pour poursuivre le processus d'inscription sur le réseau Office Sync.

Remarque – Les paramètres internes de votre modem sont sur la carte SIM utilisée par votre modem. Pour des informations complémentaires concernant la configuration, contactez votre fournisseur de carte SIM.

Inscription réseau

Pour enregistrer vos informations sur le réseau Office Sync, utilisez le nom d'utilisateur et le mot de passe que vous avez créé quand vous avez acheté l'abonnement Office Sync.

Pour des informations complémentaires, contactez votre revendeur Trimble.

Transfert manuel sans fil

Pour transférer des événements de champ manuellement et sans fil :

1. Appuyez sur  pour aller à l'écran *Paramètres*.
2. Appuyez sur  pour aller à l'écran *Données*.
3. Dans l'écran *Données*, appuyez sur **Gérer des données**.
4. Dans l'écran *Gérer des données*, appuyez sur **Office Sync**.
5. Pour recevoir des données sans fil du bureau, dans l'écran *Office Sync* :
 - a. Appuyez sur **Gérer des données**.
 - b. Dans l'écran *Gérer des données*, appuyez sur **Office Sync**.
 - c. Dans l'écran *Office Sync*, appuyez sur **Récupérer données**.
 - d. Dans l'écran *Récupérer données*, appuyez sur **Vérifier le serveur** pour rechercher et télécharger les nouvelles données de champ.
 - e. Une fois les données téléchargées, appuyez sur **Obtenir champs de Office Sync** dans l'écran *Récupérer données* pour importer les données dans l'écran.
6. Pour envoyer des données sans fil du bureau, dans l'écran *Office Sync* :
 - a. Appuyez sur **Gérer des données**.
 - b. Dans l'écran *Gérer des données*, appuyez sur **Office Sync**.
 - c. Dans l'écran *Office Sync*, appuyez sur **Envoyer données**.
 - d. Dans l'écran *Envoyer données*, appuyez sur **Envoyer des champs à Office Sync**.
 - e. Dans l'écran *Envoyer des champs à Office Sync*, vous pouvez choisir les données à transférer. Une fois que vous avez appuyé sur , le système s'affiche indiquant que tout champ ouvert va être fermé avant que le transfert des données n'intervienne. Si vous voulez continuer, appuyez sur .

Transfert de données via lecteur USB

Vous pouvez utiliser un lecteur USB pour transférer des données de champ telles que :

- les bordures de champ
- les caractéristiques de point, de ligne et de zone
- les lignes de guidage
- les données d'événement (couverture)
- les prescriptions

De la mémoire interne au lecteur USB, vous pouvez transférer :

- des informations Autopilot
- des prescriptions
- des données de client, d'exploitation agricole et de rendement

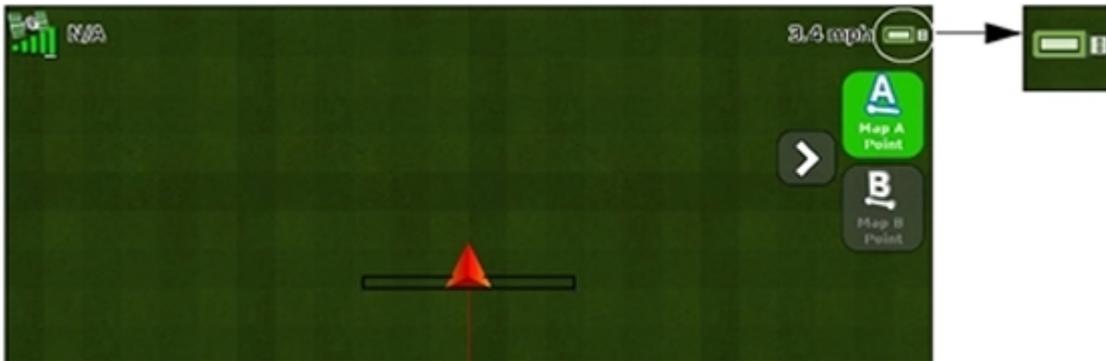
Compatibilité avec les lecteurs USB

Vous pouvez utiliser les lecteurs USB suivants avec l'CFX-750 display :

- Adaptateur A-Data micro SDHC/SD/USB
- ADATA Classic C801 8 Go
- Lecteur USB à PC Digital Concepts
- Adaptateur générique USB - uDHC avec carte micro SDHC Transcend 8Go
- Kingston Data Traveler 8 Go
- Kingston Data Traveler 101
- Lexar Firefly 1 Go
- Lexar JumpDrive TwistTurn
- Lexar Secure II Plus
- PNY Attache
- PNY Micro Swivel Attache 4 Go
- PNY Mini Attache 4 Go
- PNY Mini Attache 8 Go
- SanDisk Cruzer
- SanDisk Cruzer Gator 4 Go
- SanDisk Cruzer Micro 1 Go
- Toshiba TransMemory U2M-004GTA 4 Go
- Transcend JetFlash

Insérer un lecteur USB

1. Repérez l'arrière de l'écran.
2. Insérez le lecteur USB dans le port USB. Lorsque le lecteur USB est inséré correctement, l'icône USB s'affiche dans l'écran *Guidage*.



La couleur de l'icône USB indique l'état actuel du lecteur USB :

- Vert : connecté
- Jaune : lecteur USB en cours de connexion
- Rouge : pas de connexion

Retirer un lecteur USB

⚠ ATTENTION – Ne débranchez pas le lecteur USB du port USB pendant que l'écran enregistre des données sur le lecteur ou provenant du lecteur. Ceci endommagerait les données.

1. Repérez l'arrière de l'écran.
2. Débranchez le lecteur USB du port USB.

Récupérer ou envoyer des données à l'aide du lecteur USB

Remarque – Vous ne pouvez pas envoyer de données à un lecteur USB rempli à plus de 90 %.

1. Appuyez sur  pour aller à l'écran *Paramètres*.
2. Appuyez sur  pour aller à l'écran *Données*.
3. Dans l'écran *Données*, appuyez sur **Gérer des données**.
4. Dans l'écran *Gérer des données*, appuyez sur **USB**.

5. Pour recevoir des données du lecteur USB, dans l'écran *USB* :
 - a. Appuyez sur **Récupérer données**.
 - b. Dans l'écran *Récupérer données*, appuyez sur **Obtenir champs depuis USB**.
6. Pour envoyer des données au lecteur USB, dans l'écran *USB* :
 - a. Appuyez sur **Envoyer données**.
 - b. Dans l'écran *Envoyer données*, appuyez sur **Exporter les fichiers Logs vers le volume USB**.

Libération d'espace dans la mémoire interne de l'écran

Avec le temps, il se peut que la mémoire interne de l'CFX-750 display en vienne à être pleine. Pour éviter ceci, supprimez les fichiers dont vous n'avez plus besoin.

Pour supprimer des fichiers :

1. Dans l'écran *Gérer des données*, appuyez sur **Interne** puis sur **Effacer données**.
2. Sélectionnez les informations à supprimer puis suivez les étapes de l'Assistant jusqu'à ce que les fichiers soient supprimés.

Remarque – Si un champ est actuellement ouvert, il sera fermé avant la suppression.

Paramètres système

Dans ce chapitre :

- [Assistant de démarrage rapide, 192](#)
- [Paramètres de l'écran, 193](#)
- [Paramètres avancés de l'écran, 196](#)
- [Déverrouillage / mise à jour, 200](#)
- [État, 202](#)
- [À propos de l'écran, 203](#)
- [Restaurer les paramètres par défaut, 203](#)
- [Recalibrage de l'écran tactile, 203](#)

Les paramètres système incluent :

- Personnalisation de l'écran en ce qui concerne la langue, les unités de mesure, le fuseau horaire et d'autres éléments
- Déverrouillage de fonctions ou la mise à jour du micrologiciel
- Affichage de l'état de l'écran
- Recalibrage de l'écran tactile

Paramètres système

Le menu *Système* vous permet d'accéder aux paramètres système, notamment :

- [Assistant de démarrage rapide, 192](#)
- [Paramètres de l'écran, 193](#)
- [Paramètres avancés de l'écran, 196](#)
- [Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87](#)
- [Déverrouillage / mise à jour, 200](#)
- [État, 202](#)
- [Restaurer les paramètres par défaut, 203](#)
- [Recalibrage de l'écran tactile, 203](#)

Pour accéder à l'écran *Système* :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .

Assistant de démarrage rapide

Avec l'*Assistant de démarrage rapide*, vous pouvez configurer des paramètres avant de commencer à conduire. La première fois que vous allumez l'écran, l'Assistant démarre automatiquement. Lorsque vous allumez l'écran pour la première fois, veillez à effectuer toutes les étapes de l'Assistant.

Lorsque vous utilisez l'Assistant, vous pouvez choisir de le faire apparaître, ou non, à chaque fois que l'écran est mis en marche. Si vous choisissez de masquer l'Assistant, l'écran *Guidage* s'affichera automatiquement lorsque vous remettrez l'écran en marche.

Pour accéder à l'Assistant ultérieurement :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
3. Appuyez sur **Assistant de démarrage rapide**. L'écran *Bienvenue* s'affiche.
4. Appuyez sur . L'écran *Unités* s'affiche.
5. Pour configurer votre système, complétez chaque écran de l'Assistant.

Paramètres de l'écran

Dans l'écran *Écran*, vous pouvez ajuster les paramètres pour l'CFX-750 display, notamment :

- [Unités](#)
- Langue
- [Code couleurs](#)
- [Fuseau horaire](#)
- [Vue](#)
- [Transparence onglet d'états](#)
- [Rétro-éclairage](#)
- [Volume son de l'écran tactile](#)
- [Signal sonore d'alerte](#)
- [Paramétrage de barre de guidage](#)

Unités

L'CFX-750 display peut utiliser le format US/Impérial ou Métrique :

- Unité : pouces, pieds, miles, ou centimètres, mètres, kilomètres
- Vitesse : miles ou kilomètres par heure
- Superficie : acres ou hectares

Code couleurs

Ajustez le code couleurs de l'CFX-750 display en fonction de l'éclairage de la cabine et de l'heure du jour. (Voir également [Rétro-éclairage](#), 194.)

Paramètre	Idéal pour...
Jour (défaut)	Un environnement très éclairé.
Atténuée (faible luminosité)	Pénombre et cabine peu éclairée
Rouge (faible luminosité)	Pénombre et cabine peu éclairée

Fuseau horaire

Le récepteur GPS fournit l'heure en TU (anciennement GMT). Pour afficher et enregistrer les heures dans votre fuseau horaire, définissez le décalage horaire de votre zone.

Position	Décalage horaire standard	
États-Unis - Côte Est	-5 h	-4 h
États-Unis - Centre	-6 h	-5 h
États-Unis - Montagnes	-7 h	-6 h
Australie - Côte Est	+10 h	-11 h (exclut QLD)
Australie - Centre	+9,5 h	+10,5 h (exclut NT)
Australie - Côte Ouest	+8 h	+8 h

Vue

La vue que vous voyez sur l'écran *Guidage* peut être une vue de dessus ou une vue d'attelage, et elle peut être modifiée automatiquement ou manuellement.

- Auto Tournières : la vue change automatiquement entre la vue du dessus (dans les tournières) et la vue d'attelage (sur les andains).
- Auto Engager : la vue change automatiquement entre la vue du dessus (non engagé) et la vue d'attelage (engagé).
- Manuel : vous devez changer manuellement entre la vue de dessus et la vue d'attelage.

Transparence onglet d'états

La transparence de l'onglet d'états va de 1 à 10 :

- 10 : enlève toute transparence à l'onglet
- 1 : l'onglet est à peine visible

Rétro-éclairage

Pour maximiser la visibilité et réduire l'éblouissement dans différentes conditions de luminosité, vous pouvez ajuster la luminosité du rétro-éclairage de l'écran sur une échelle de 1 à 20 :

- 20 : le rétro-éclairage est à la luminosité maximale
- 1 : le rétro-éclairage est à la luminosité minimale

Signal sonore d'alerte

L'CFX-750 display émettra une alerte dans certaines situations. Vous pouvez régler le système pour utiliser :

- Haut-parleur interne fort : haut-parleur de l'CFX-750 display réglé sur fort
- Haut-parleur interne peu fort : haut-parleur de l'CFX-750 display réglé sur peu fort
- Haut-parleur externe (sonalert) : haut-parleur externe tel que Sonalert

Volume son de l'écran tactile

Lorsque vous appuyez sur les boutons de l'écran tactile, le volume du son émis par l'CFX-750 display peut être :

- Fort
- Peu fort
- Désactivé (silencieux)

Paramétrage de barre de guidage

Paramètre	Description
Anticipation	<p>Donner le temps aux véhicules de grandes dimensions de corriger des erreurs de sortie de ligne :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pour les véhicules de grandes dimensions ayant besoin de plus de temps pour virer, augmentez la durée d'anticipation. • Pour les tracteurs articulés à quatre roues motrices, configurez toujours le temps d'anticipation à 0 seconde. <p>Le temps d'anticipation s'applique au guidage à DEL uniquement et n'a aucun effet sur les performances EZ-Steer.</p> <p>Définir le temps d'anticipation en secondes.</p>
Espac. LED	<p>Ajuster la sensibilité des DEL. Pour :</p> <ul style="list-style-type: none"> • augmenter la sensibilité, réduire l'espace LED • diminuer la sensibilité, augmenter l'espace LED

Remarque – L'espace LED est la distance représentée par une DEL.

Paramètre	Description
Luminosité LED	Ajuster la luminosité des DEL pour une visibilité maximum. Maximum = 100, minimum = 0 (désactivé).
Mode DEL barre de guidage principale	Sélectionner le mode DEL requis. On peut choisir entre deux modes : <ul style="list-style-type: none">• Poursuite : Poursuivre les lumières pour rester sur la ligne. Les lumières représentent la position de l'andain par rapport au véhicule.• Traîner : Centrer les lumières pour rester sur la ligne. Les lumières représentent la position du véhicule par rapport à l'andain.

Paramètres avancés de l'écran

Dans l'écran *Avancé*, vous pouvez visualiser et ajuster :

- [Sauvegarder/charger des configurations](#)
- [Sortie numérique](#)
- [Activer et accéder à la configuration utilisateur avancée](#)
- [Config. utilisateur avancée](#)
- [Sortie NMEA](#)

Sauvegarder/charger des configurations

Une fois que vous avez configuré votre barre de guidage pour la tâche actuelle, vous pouvez enregistrer ces paramètres dans le fichier de configuration. Enregistrer une configuration système peut être utile pour :

- Effectuer une configuration rapide lorsque vous déplacez l'écran d'un véhicule à un autre ou lorsque vous utilisez le même véhicule, mais changez d'outil ou d'application
- Régler les paramètres pour améliorer la performance et enregistrer vos paramètres d'amélioration
- Rétablir des paramètres connus comme étant bons si des modifications indésirées ont été faites

Paramètre	Explication
Charger une configuration	Si vous appuyez sur PreUpgradeConfig , tous les paramètres sont remis aux paramètres que vous aviez avant votre dernière mise à jour.
Sauvegarder la configuration actuelle	Sauvegarde la configuration actuelle dans la mémoire interne ou un lecteur USB. Si vous appuyez sur PreUpgradeConfig , tous les paramètres sont remis aux paramètres que vous aviez avant votre dernière mise à jour.
Effacer une configuration	Si vous appuyez sur PreUpgradeConfig , tous les paramètres sont remis aux paramètres que vous aviez avant votre dernière mise à jour.

Sortie numérique

L'CFX-750 display peut générer un signal numérique sur la broche 2 du port A.

Remarque – L'utilisation adéquate de la fonction Sortie numérique peut nécessiter des équipements supplémentaires. Pour utiliser l'émission d'impulsions de vitesse, vous avez besoin d'un kit de câblage de capteur radar comprenant un adaptateur d'amplificateur d'impulsions. Contactez votre revendeur local.

Paramètre	Explication
Désactivé	Appuyez pour activer ou désactiver la sortie numérique. Lorsque ce paramètre est désactivé, la sortie numérique sur la broche 2 du port A est désactivée.
Radar	Sortir des impulsions radar simulées à un taux d'impulsions prédéfini. Ceci peut être utile pour : <ul style="list-style-type: none"> • Remplacer le radar / capteur de vitesse d'avance réelle pour la vitesse sur le véhicule • Transmettre l'information de vitesse à un autre appareil agricole ayant besoin de l'information de vitesse sous forme d'impulsions, par exemple, un appareil de contrôle de rendement ou un contrôleur de débit variable Après avoir sélectionné Radar, définissez la fréquence radar dans l'écran <i>Sortie numérique</i> .
Sortie à distance	Sortir un signal lorsque l'autoguidage est engagé. Ceci peut être utile pour commander un commutateur ou un relais d'équipement qui devrait être actif en cas d'engagement.

Config. utilisateur avancée



ATTENTION – N'utilisez pas la fonction Activer Config. d'utilisateur avancé à moins d'être assisté par un revendeur Trimble. Modifier tout paramètre de cette fonction peut entraîner une panne du système.

Pour activer Config. utilisateur avancée, appuyez sur **Activer Config. d'utilisateur avancé**, puis appuyez sur **Activé** et .

Lorsque la configuration d'utilisateur avancée est disponible, il est possible d'accéder aux paramètres supplémentaires suivants.

- Configuration de port avancée : paramètres pour port série A et B
 - Protocole d'entrée
 - Protocole de sortie
 - Vitesse Port
 - Bits de données
 - Parité des données
 - Arrêt bits
- Tests de matériel : test moteur
- Cartographie : définir des dictionnaires de données comme des dictionnaires par défaut
- Effacer tous les mots de passe : supprime tous les abonnements
- Taux position : 10 ou 5 Hz
- Curseur d'écran : activé ou désactivé. L'option Activé affiche une icône de curseur sur laquelle

vous appuyez.

- Maintenance de fichier

Option	Explication
Statistiques du système de fichier interne	<p>Vous pouvez visualiser l'espace utilisé par des fichiers et des fonctionnalités spécifiques :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Capacité du disque • Espace disque utilisé • Pourcentage de disque utilisé • Espace utilisé par des fichiers de configuration • Espace utilisé par le monitoring de rendement • Espace utilisé par des données de champ • Espace utilisé par des préconisations • Espace utilisé par Autopilot/EZ-Pilot/EZ-Steer • Espace utilisé par des fichiers d'enregistrement • Espace utilisé par des fichiers divers
Effacer une configuration	<p>PreUnlockConfig PreUpgradeConfig</p>
Détails relatifs à la charge	Détails pour les chargements de monitoring de rendement
Supprimer une configuration de véhicule	Vous pouvez supprimer une configuration d'autoguidage de la mémoire interne
Réinitialisation Partielle	Effectue une réinitialisation partielle, supprimant votre configuration et fermant les champs ouverts
Réinitialisation Complète	<p>Effectue une réinitialisation complète, supprimant l'ensemble des configurations, monitorages de rendement, couverture, données de champ, prescriptions et données d'enregistrement.</p> <p>Remarque – Avant d'effectuer une réinitialisation complète, sauvegardez vos données sur un lecteur USB pour prévenir la perte de données.</p>

Sortie NMEA

Les messages NMEA (National Marine Electronics Association) sont un format standard utilisé par les appareils GPS pour communiquer. L'CFX-750 display peut émettre des messages NMEA pour communiquer avec d'autres appareils compatibles NMEA.

1. Dans l'écran *Paramètres port*, spécifiez :
 - Port de sortie NMEA : le port auquel l'appareil NMEA est connecté
 - Vitesse Port : la vitesse de transmission / réception du port série en bits par seconde (bps)
 - Parité des données : comment le bit de parité est ajouté au transfert des données (aucun, impair, pair)

Remarque – Pour que l'CFX-750 display puisse communiquer avec un autre appareil, les paramètres de port sur l'écran doivent correspondre à ceux de l'appareil.
2. Dans l'écran *Sélection Message*, choisissez le message NMEA que vous voulez sortir :
 - GGA : Position et données liées fixes
 - VTG : Vitesse et direction
 - GSA : Position mode fixe, satellites utilisés et la dilution de précision (DOP)
 - GLL : Position et état
 - RMC : État, position, vitesse au sol (SOG), date et variation magnétique de la position
 - ZDA : Date et heure
 - GSV : Informations satellite

Déverrouillage / mise à jour

Dans l'écran *Déverrouiller/mettre à jour*, vous pouvez :

- Déverrouiller des fonctions telles que le système Field-IQ pour le contrôle des intrants, en utilisant :
 - [Les écrans de l'appareil](#)
 - [Un lecteur USB](#)
- [Mettre à jour votre écran](#) avec une version plus récente du micrologiciel

Déverrouiller des fonctions en utilisant les écrans

1. Contactez votre revendeur Trimble pour obtenir un code de déverrouillage.
2. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
3. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
4. Dans l'écran *Système*, appuyez sur **Déverrouiller/mettre à jour**.
5. Dans l'écran *Déverrouiller/mettre à jour*, appuyez sur **Mise à jour avec mot de passe**. L'écran *Saisir mot de passe* s'affiche.

6. Utilisez le clavier virtuel pour saisir le mot de passe.

Remarque – Veillez à insérer des tirets lorsque cela est nécessaire.

Une fois que vous avez entré un mot de passe valide :

- L'écran redémarre automatiquement. **Ne pas** couper l'alimentation électrique de l'écran pendant qu'il redémarre.
- L'écran *Mise à jour avec mot de passe* s'affiche de nouveau avec un message indiquant que la mise à jour a réussi. Si vous avez entré un mot de passe incorrect, un message d'erreur s'affiche et vous êtes renvoyé à l'écran *Déverrouiller/mettre à jour*.

Déverrouiller des fonctions en utilisant un lecteur USB

1. Contactez votre revendeur Trimble pour obtenir un code de déverrouillage.
2. Créez un fichier « .txt » à la racine du lecteur USB, que vous nommerez « trimble_unlocks_ », suivi du numéro de série de l'écran. Par exemple : trimble_unlocks_5016500025.txt
3. Copiez les mots de passe dans le fichier .txt que vous avez créé à l'étape 2 et enregistrez le fichier.
4. Allez à l'écran *Guidage* et appuyez sur  en haut à droite de l'écran.
5. Appuyez sur **Installer déverrouillages à partir du fichier** et suivez les étapes de l'assistant de déverrouillage.
6. Après l'installation, une liste des déverrouillages acceptés sera affichée. Puis le système se redémarrera.

Mettre à jour le micrologiciel de votre écran

1. Transférez le nouveau micrologiciel de www.trimble.com à votre ordinateur de bureau.
2. Connectez le lecteur USB à votre ordinateur de bureau.
3. Dézippez le fichier du micrologiciel puis enregistrez-le dans le répertoire racine de la clé du lecteur USB.
4. Insérez le lecteur USB dans le port USB de l'écran.
5. Dans l'écran *Déverrouiller/mettre à jour*, appuyez sur **Assistant de mise à jour de Firmware**.
6. Sélectionnez le fichier à télécharger puis appuyez sur . Le micrologiciel commence à être téléchargé.

Une fois le nouveau micrologiciel téléchargé correctement, l'écran redémarre automatiquement. **Ne pas** couper l'alimentation électrique de l'écran pendant qu'il redémarre.

État

Dans l'écran *État*, vous pouvez visualiser l'état actuel du système.

Remarque – Les éléments s'affichant dans l'écran *État* varient selon les fonctions que vous utilisez.

Appuyez sur...	Pour visualiser...
État des fichiers de langue	Les fichiers de langue ayant été installés sur l'écran
État barre de guidage à distance LB25	<ul style="list-style-type: none"> • État : Connecté ou Déconnecté • Numéro série • Version du firmware
État EZ-Remote	<ul style="list-style-type: none"> • État : Connecté ou Déconnecté • Numéro série • Version du firmware
État système	<ul style="list-style-type: none"> • L'heure et la date actuelles • ID : CFX-750 • Les données suivantes à propos de l'CFX-750 display : <ul style="list-style-type: none"> • Version et date de version • Numéro série • Référence • Indice de révision du matériel • Voltage du système <p>Température</p> <p>Stockage : Ceci représente le nombre d'heure d'enregistrement de couverture restant avant que la mémoire interne ne soit pleine.</p> <p>Heures opérationnelles : Ceci représente le nombre d'heures de fonctionnement de l'CFX-750 display.</p>
Options de mise à jour	<p>État de fonctions et d'abonnements optionnels :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Déverrouillages : Liste de toutes les fonctions qui ont été déverrouillées • Abonnements : Liste de tous les abonnements • Protection Région : La région de signal GPS dans laquelle vous vous trouvez actuellement et si celle-ci est verrouillée ou déverrouillée. <p>Remarque – Si votre région est verrouillée, contactez votre revendeur Trimble.</p>

Appuyez sur...	Pour visualiser...
Historique erreurs	Erreurs survenues récemment (elles peuvent ne pas être actives actuellement).
Statistiques du système de fichier interne	<p>Vous pouvez visualiser l'espace utilisé par des fichiers et des fonctionnalités spécifiques :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Capacité du disque • Espace disque utilisé • Pourcentage de disque utilisé • Espace utilisé par des fichiers de configuration • Espace utilisé par le monitoring de rendement • Espace utilisé par des données de champ • Espace utilisé par des préconisations • Espace utilisé par Autopilot/EZ-Pilot/EZ-Steer • Espace utilisé par des fichiers d'enregistrement • Espace utilisé par des fichiers divers

À propos de l'écran

L'écran *À propos de l'écran* fournit une liste des éléments suivants :

- ID de l'écran
- Version du micrologiciel
- Date de la version du micrologiciel
- Numéro de série de l'écran
- Numéro de référence de l'écran
- Version du moniteur de l'écran

Restaurer les paramètres par défaut

Rétablit les paramètres d'affichage par défaut pour effacer tous vos paramètres actuels. Si vous choisissez de rétablir les paramètres par défaut, l'écran et la barre de guidage redémarreront.

Recalibrage de l'écran tactile

La première fois que vous mettez l'écran en marche, vous devez calibrer l'écran tactile.

Si le calibrage actuel ne lit pas vos sélections correctement, utilisez l'option *Recalibrer l'écran tactile* pour ajuster le comportement de réponse de l'écran tactile.

Alternative :

1. Arrêtez l'écran puis remettez-le en marche.
2. Attendez que la barre d'état en bas du second écran de démarrage soit allumée à plus de la moitié.



3. Appuyez simultanément sur **les deux** boutons de commande de luminosité.



4. Maintenez les deux boutons enfoncés jusqu'à ce que l'écran émette des bips.

Opérations

Dans ce chapitre :

- Champs, 206
- Cartographier le guidage et les caractéristiques, 208
- Utilisation du système de guidage automatique, 222
- Modèles de la barre de guidage, 231
- Utilisation de Field-IQ, 232
- Utilisation des contrôleurs d'outil, 241
- Utilisation du contrôle de hauteur de rampe, 246
- Utilisation du monitoring de rendement, 254

Ce chapitre porte sur les tâches liées aux opérations de champ.

Champs

Dans l'CFX-750 display, un « champ » est une parcelle spécifique où des événements (comme le semis ou l'application d'engrais) sont effectués.

Vous créez votre premier champ dans l'écran lors de la configuration initiale de votre outil. Ce champ reste ouvert jusqu'à ce que vous ayez effectué l'une des actions suivantes :

- Créer un nouveau champ ou charger un champ enregistré précédemment.
- Calibrer votre système de guidage automatique.
- Effectuer une réinitialisation complète.

Remarque – Les champs sont enregistrés automatiquement. Vous n'avez pas besoin d'enregistrer activement un champ.

Création d'un nouveau champ

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur . L'écran *Champ terminé* s'affiche.
2. Appuyez sur **Oui**.
3. Dans l'écran *Créer nouveau ou sélectionner ancien champ*, appuyez sur **Créer nouveau champ**.
4. Pour configurer le nouveau champ, laissez-vous guider par l'Assistant.
5. Suivez les instructions sur l'écran pour conduire sur votre nouvelle ligne. Voir Cartographier une ligne AB dans [Cartographie d'une ligne ou d'un modèle de guidage, 209](#).

Ajouter une ligne AB à un champ actuel

Pour créer une nouvelle ligne AB dans un champ actuel :

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur . L'écran *Champ terminé* s'affiche.
2. Dans l'écran *Champ terminé*, appuyez sur **Non**.
3. Dans l'écran *Créer nouveau ou sélectionner ancien andain*, appuyez sur **Ajouter ligne AB**.
4. Pour configurer le nouveau champ, laissez-vous guider par l'Assistant.
5. Suivez les instructions sur l'écran pour conduire sur votre nouvelle ligne. (Voir Cartographier une ligne A+ dans [Cartographie d'une ligne ou d'un modèle de guidage, 209](#).)

Charger une ligne AB dans un champ

1. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur . L'écran *Champ terminé* s'affiche.
2. Dans l'écran *Champ terminé*, appuyez sur **Non**.
3. Dans l'écran *Créer nouveau ou sélectionner ancien andain*, appuyez sur **Sélectionner ancien**.
4. Pour configurer le nouveau champ, laissez-vous guider par l'Assistant.
5. Suivez les instructions sur l'écran pour conduire sur votre nouvelle ligne.

Tenue de documents

En option, vous pouvez enregistrer des informations sur le fonctionnement et l'environnement pour chaque champ que vous créez, dont :

- Méthode d'application
- Produit appliqué
- Culture
- Numéro de licence EPA
- Position d'exploitation agricole
- Année de récolte
- Humidité
- Outil
- Opérateur
- Conditions au ciel
- Conditions du sol
- Insectes nuisibles cibles
- Température
- Véhicule
- Direction du vent, vitesse de rafale, vitesse
- Vitesse de rafale

En outre, il y a quatre champs personnalisables dans lesquels vous pouvez entrer vos propres valeurs.

Pour savoir comment utiliser ces informations, voir [Données, 181](#).

Cartographier le guidage et les caractéristiques

Pour recevoir des informations de guidage (et toute assistance, quelle qu'elle soit, d'un système de guidage automatique), vous devez :

- Configurer la manière dont le guidage est affiché sur votre écran. Voir [Cartographier le guidage et les caractéristiques](#)
- Cartographier une ligne de guidage. Voir [Cartographie d'une ligne ou d'un modèle de guidage, 209](#).
- Configurer la barre de guidage. Voir Configuration de la barre de guidage dans [Paramètres de l'écran, 193](#).

Sur l'CFX-750 display, vous pouvez créer :

- Des lignes et des modèles de guidage (tels que des tournières et des pivots)
- Des caractéristiques (telles que des arbres, des rochers et des zones) (voir [Boutons de cartographie de caractéristique, 220](#))

Pour créer une ligne de guidage, vous définissez un point de départ (A) et un point d'arrivée (B). Une fois que vous avez défini les points A et B, l'écran dessine une ligne entre eux. Ceci est la ligne maîtresse AB.

Remarque – *Les lignes AB sont enregistrées automatiquement. Vous n'avez pas besoin d'enregistrer activement une ligne AB.*

Lorsque vous définissez la première ligne de guidage, l'écran la copie pour créer des lignes de guidage supplémentaires.

Les modèles que vous pouvez créer incluent :

- Tournière
- Pivot

Pendant que vous travaillez, des informations de guidage s'affichent sur l'CFX-750 display et la barre de guidage intégrée indique :

- La position de votre véhicule dans le champ
- Les lignes de guidage
- La distance hors ligne

Distance entre les lignes de guidage

Lorsque vous définissez la ligne AB, vous spécifiez la largeur de l'outil raccordé au véhicule. L'écran utilise cette dimension pour calculer la distance entre les lignes de guidage. Si vous ne voulez pas que les lignes de guidage soient séparées d'une largeur d'outil exactement, vous pouvez définir un recouvrement ou un manque.

Tournières

Vous pouvez enregistrer une limite de tournière ou travailler sans tournière.

Affichage à l'écran

Lorsque l'écran *Guidage* affiche la vue d'attelage, il libelle les lignes de guidage à l'aide d'icônes.

Icône(s)	Sont apposées à...
	La ligne maîtresse que vous avez créée. Les andains sont basés sur cette ligne.
	Point A (départ) et B (arrivée) sur la ligne maîtresse.
	Premier andain sur la gauche de la ligne maîtresse. « Gauche » est relatif à la direction que la ligne maîtresse a dessinée, pas à la position actuelle du véhicule. <ul style="list-style-type: none"> • L'andain actuel et la balise sont orange. • Sur un modèle de Pivot, les andains sont numérotés à partir du centre et non à partir de l'andain initial.
	Deuxième ligne sur la gauche de la ligne maîtresse.

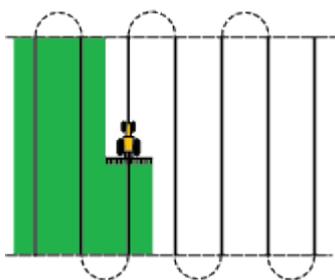
Cartographie d'une ligne ou d'un modèle de guidage

1. Sélectionnez un modèle de guidage qui vous permette de créer une ligne de guidage correspondant aux besoins de votre champ.
2. Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur .
3. Appuyez sur **Créer nouveau champ**.
4. Dans l'écran *Créer nouveau champ*, appuyez sur **Type de trajet**.
5. Appuyez sur le modèle à utiliser.

Si vous...	Modèle à utiliser
N'avez pas besoin de définir des tournières ou si vous voulez conduire dans le champ en lignes droites parallèles.	Ligne droite AB
Avez besoin d'un guidage exactement parallèle à la dernière ligne AB. Par exemple, lorsque : <ul style="list-style-type: none"> • Vous roulez dans les parcelles adjacentes • Vous cartographiez la ligne AB sur un chemin le long de la parcelle • Vous sautez un chemin d'accès dans une parcelle 	Ligne A+
Voulez travailler dans un champ aux courbes douces.	Courbe identique
Voulez travailler dans un champ utilisant l'irrigation à pivot central.	Pivot
Voulez définir la limite (tournière) de la zone ainsi que les lignes de guidage contenues dedans.	Tournière
Voulez : <ul style="list-style-type: none"> • Travailler dans un champ à terrain variable • Créer une spirale au centre du champ • Créer des lignes courbes et droites de toute forme 	FreeForm

Ligne droite AB

Utilisez une ligne droite AB lorsque vous n'avez pas besoin de définir des tournières ou quand vous voulez conduire dans le champ en lignes droites parallèles.



Lorsque le véhicule suit une ligne de guidage, la ligne se poursuit à 1 km en amont du Point A et à 1 km en aval du Point B. Cela vous permet de repérer plus facilement l'andain suivant et de revenir à une position en ligne après un virage.

Cartographier une ligne AB

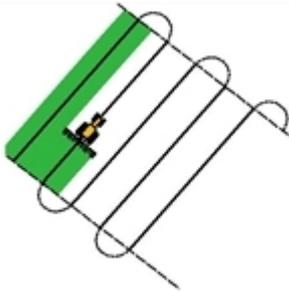
Remarque – Lorsque vous roulez sur des lignes droites AB, il n'est pas nécessaire d'enregistrer votre passe puisque les lignes de guidage sont générées automatiquement.

1. Amenez le véhicule au point de départ de la ligne maîtresse.
2. Appuyez sur  puis déplacez le véhicule jusqu'à la fin de la ligne.
3. Lorsque l'icône est en surbrillance, appuyez sur . La ligne AB maîtresse s'affiche.
4. Tournez à gauche ou à droite pour l'andain suivant. Lorsque vous vous déplacez vers l'andain suivant, il s'affiche à l'écran et devient orange pour montrer qu'il est sélectionné.

Ligne A+

Remarque – Lorsque vous roulez sur des lignes droites AB, il n'est pas nécessaire d'enregistrer votre passe puisque les lignes de guidage sont générées automatiquement.

Une ligne A+ est également une ligne droite définie par un seul point A sur la ligne et le cap de la ligne. Lorsque vous créez une ligne A+, vous devez entrer un cap dans l'écran *Cap A+*. Par défaut, le cap A+ est le même que celui de la ligne AB précédente.



Une ligne A+ est utile lorsque vous avez besoin d'une ligne de guidage exactement parallèle à la dernière ligne AB. Par exemple, lorsque :

- Vous roulez dans les parcelles adjacentes
- Vous cartographiez la ligne AB sur un chemin le long de la parcelle
- Vous sautez un chemin d'accès dans une parcelle

La ligne A+ se prolonge à 1 km en amont et en aval du point A.

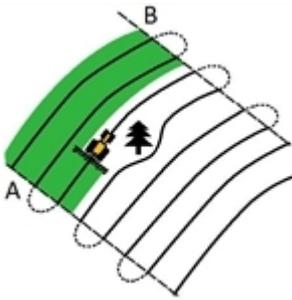
Cartographier une ligne A+

1. Amenez le véhicule au point de départ de la ligne maîtresse.
2. Appuyez sur  puis déplacez le véhicule jusqu'à la fin de la ligne. Puisque vous avez déjà défini le cap de la ligne, la ligne AB principale s'affiche à l'écran.
3. Pour le guidage le long du premier andain, suivez la ligne AB.

4. Tournez à gauche ou à droite pour l'andain suivant. Lorsque vous vous déplacez vers l'andain suivant, il s'affiche à l'écran et devient orange pour montrer qu'il est sélectionné.

Courbe identique

Le modèle de courbe identique enregistre votre trajet exact entre les points A et B au lieu de créer une ligne droite. Toutes les lignes de guidage suivantes correspondront à la courbe maîtresse, quel que soit l'endroit où vous conduisez le véhicule.



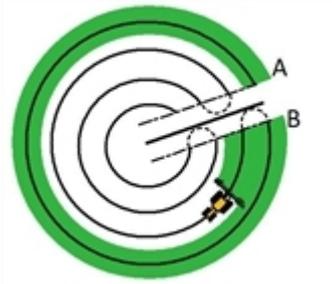
Utilisez le modèle de courbe identique lorsque vous voulez travailler dans un champ aux courbes douces.

Cartographier une courbe identique

1. Amenez le véhicule au point de départ de la courbe.
2. Appuyez sur  et conduisez ensuite le long de la courbe initiale.
3. Lorsque l'icône est en surbrillance, appuyez sur . La courbe maîtresse s'affiche à l'écran.
4. Tournez à gauche ou à droite pour l'andain suivant. Lorsque vous vous déplacez vers l'andain suivant, il s'affiche à l'écran et devient orange pour montrer qu'il est sélectionné.

Pivot

Utilisez le modèle pivot sur les champs utilisant l'irrigation à pivot central. Avec ce modèle, vous pouvez conduire en cercles concentriques autour du pivot central.



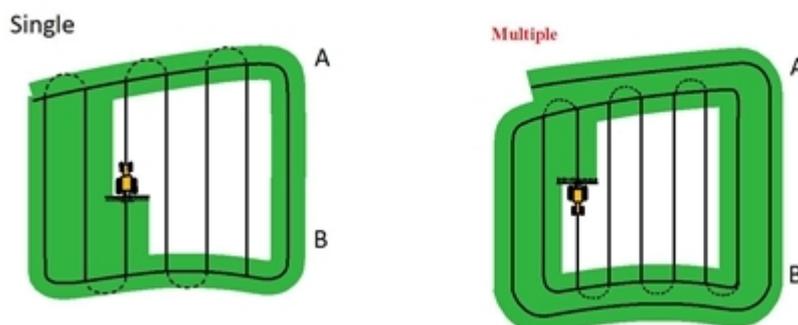
Cartographier un pivot

Remarque – Définissez toujours la ligne maîtresse à proximité de la bordure extérieure de la parcelle.

1. Amenez le véhicule au point de départ du pivot.
2. Positionnez une roue du véhicule dans une trace de roue du pivot, en plaçant l'arrière du véhicule sur le bras de pivot. Si la parcelle ne forme pas un pivot à cercle complet, placez l'arrière du véhicule en bordure de la parcelle.
3. Appuyez sur  et conduisez ensuite dans le champ. Maintenez le véhicule dans la trace. L'écran générera des andains de guidage.
4. Tournez à gauche ou à droite pour l'andain suivant. Lorsque vous vous déplacez vers l'andain suivant, il s'affiche à l'écran et devient orange pour montrer qu'il est sélectionné.
5. Dirigez votre véhicule afin que les diodes allumées soient centrées sur la barre de guidage tout au long de l'andain.

Tournière

Deux types de modèles de tournière vous permettent de définir la limite (tournière) de la zone ainsi que les lignes de guidage contenues dedans. Utilisez le modèle tournière pour ménager de la place pour virer.



Quand vous commencez à définir la tournière, vous définissez la ligne de guidage interne en roulant autour de la tournière, puis vous terminez la tournière.

Vous avez la possibilité de modifier deux paramètres pour le modèle Tournière :

- Le nombre de circuits.
- Le modèle interne.

Nombre de circuits

Lorsque vous créez une tournière, vous devez indiquer le nombre total de circuits (y compris la tournière maîtresse). Ceci définit la largeur de la tournière.

Quel que soit le nombre de circuits que vous créez, définissez uniquement la tournière extérieure. Les tournières intérieures sont copiées sur ce circuit original.

Modèle interne

Le modèle interne est le type de lignes de guidage à l'intérieur de la tournière. Un modèle interne peut être :

- Ligne droite AB : Des andains parallèles standard à l'intérieur d'une tournière
- A+ : Des andains parallèles en fonction d'une direction prédéfinie

Re-sélectionner la tournière

Lorsque vous utilisez le trajet de type tournière, vous pouvez visualiser soit la tournière, soit le trajet interne.

Pour revoir le guidage de tournière lorsque vous conduisez en suivant le modèle interne, conduisez dans la tournière avant le premier andain interne ou après l'andain interne final. La tournière s'affiche automatiquement.

Cartographier une tournière

1. Amenez le véhicule au point de départ de la tournière.
2. Appuyez sur  pour définir le point de départ de la tournière.
3. Commencez à parcourir le circuit de la tournière.

Remarque – Pour assurer que les côtés de la tournière soient droits, vous pouvez utiliser la fonction de pause. Voir [Cartographie d'une ligne ou d'un modèle de guidage, 209](#).

4. Appuyez sur  pour définir le point A de votre ligne de guidage. Si le modèle interne est :
 - une ligne A+, la ligne est définie.
 - une ligne AB, continuez de conduire autour de la tournière. Lorsque vous atteignez l'autre

extrémité de la ligne de guidage interne, appuyez sur  pour définir le point B.

Lorsque vous définissez la ligne de guidage du trajet interne, le cercle de point de départ s'affiche autour du point de départ de la tournière.

Remarque – Si vous retournez au départ de la tournière avant d'avoir défini une ligne de guidage, la tournière ne pourra être terminée.

5. Complétez la tournière.

Remarque – Définissez la ligne maîtresse du trajet interne avant de terminer la tournière.

Pour terminer la tournière, optez pour l'une des méthodes suivantes :

- Conduisez sur tout le reste de la tournière jusqu'à ce que vous retourniez au cercle de point de départ. Lorsque le véhicule pénètre dans le cercle de point de départ, la tournière est complétée automatiquement.
- Conduisez sur une partie de la tournière et appuyez sur . La tournière est terminée par une ligne droite partant de la position du véhicule jusqu'au point de départ.

Une fois que vous avez terminé la tournière, la ligne de guidage de tournière s'affiche.

Lorsque le véhicule sort de la tournière ou pénètre l'intérieur du modèle, l'intérieur est jalonné du modèle de ligne de guidage que vous avez sélectionné (ligne droite AB ou A+).

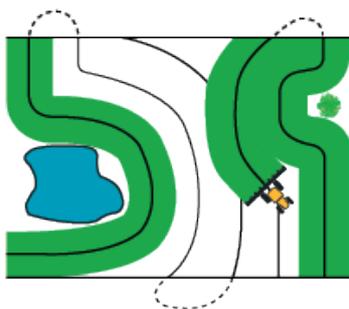
Créer des sections droites sur andains de tournière

Pour créer des sections droites lors de l'enregistrement d'andains de tournière :

1. Appuyez sur .
2. Parcourez la section.
3. Appuyez sur  pour terminer l'enregistrement de la section droite et pour relancer l'enregistrement de la courbe.

FreeForm

Utilisez ce type de modèle pour créer des lignes courbes et droites pour le guidage sur des champs de n'importe quelle forme.



L'écran enregistre exactement la passe que vous effectuez et utilise ceci pour générer la ligne de guidage suivante.

Pour sélectionner l'option Enregistrement FreeForm :

1. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur **Guidage** puis sur **Enregistrement FreeForm**.
2. Appuyez sur **Manuel** ou sur **Enregistrer avec couverture**.

Enregistrer une courbe FreeForm

1. Roulez jusqu'au point de départ de la courbe FreeForm.
2. Pour utiliser :

- L'enregistrement Manuel, appuyez sur 
- Enregistrer avec couverture, appuyez soit sur  soit sur 

Pendant que l'écran enregistre la passe actuelle,  s'affiche sur l'écran *Guidage*.

3. Parcourez la courbe. Pour enregistrer des sections droites, vous pouvez utiliser la fonction de pause. Voir [Cartographie d'une ligne ou d'un modèle de guidage, 209](#)
4. Pour terminer l'enregistrement :
 - Si la Détection automatique de demi-tour est activée, effectuez un demi-tour.
 - Pour l'enregistrement Manuel, appuyez sur .
 - Si vous utilisez Enregistrer avec couverture, appuyez sur  ou sur .

Remarque – Si l'option d'autodétection de demi-tour est désactivée, vous devez arrêter manuellement l'enregistrement à la fin de chaque passe puis relancer l'enregistrement au début de la passe suivante.

Utilisez le modèle FreeForm pour définir une ligne droite AB.

1. Appuyez sur  puis déplacez le véhicule jusqu'à la fin de la ligne.
2. À la fin de la ligne, appuyez sur .

Passer à une autre ligne

Pour passer de la ligne de guidage FreeForm actuelle à une autre ligne, appuyez sur .

La première fois que vous appuyez sur le bouton, le guidage passe à la courbe la plus proche. Continuez d'appuyer sur le bouton pour vous déplacer à travers les lignes de guidage.

Remarque – Pour utiliser cette option, le véhicule doit se trouver à une distance maximale de 1,5 largeur d'andain d'une courbe FreeForm.

Utiliser des courbes FreeForm dans des champs spiralés

Si vous créez une spirale au centre du champ, parcourez tout le circuit et revenez ensuite au début de la courbe FreeForm. Continuez d'enregistrer votre passe de guidage alors que vous avancez en spirales vers le centre du champ.

Si vous rencontrez un obstacle dans le champ, continuez d'enregistrer votre passe pendant que vous l'effectuez. L'obstacle sera pris en compte par un ajustement de la ligne de guidage sur la passe suivante.

Remarque – Lorsque vous créez une spirale avec le type de trajet FreeForm, il peut y avoir un espace au centre de la spirale.

Utiliser les courbes FreeForm dans les champs à terrain variable

Lancez et arrêtez l'enregistrement du guidage à la fin de chaque passe. S'il y a deux lignes de guidage à proximité, appuyez sur  pour passer à la ligne correcte.

Vous pouvez à tout moment ajouter une ligne droite AB pour une répétition du guidage sur ligne droite.

Appuyez sur  pour basculer entre les lignes de guidage Ligne droite AB et Courbe FreeForm.

Utiliser un guidage sur les segments courbés

Après avoir cartographié une ligne de guidage, vous disposez de deux moyens pour obtenir un guidage :

- Faire passer le véhicule par un demi-tour serré. La ligne de guidage suivante s'affiche.
- Si vous enregistrez manuellement une courbe FreeForm, appuyez sur

 pour arrêter de définir la ligne actuelle.

La courbe FreeForm est similaire à une courbe adaptative. Vous devez enregistrer votre ligne à chaque passe pour obtenir un guidage à la suivante. Si le véhicule ne dessine pas une ligne (ou une trace de guidage) derrière lui, vous n'enregistrez pas votre passe et la ligne de guidage suivante ne s'affichera pas.

Remarque – Ne confondez pas la ligne de guidage existante avec la trace de guidage apparaissant derrière le véhicule qui vous montre votre guidage actuel. Vous devez créer une nouvelle ligne de guidage pour obtenir un guidage à la passe suivante.

Pauser / reprendre le guidage

Lorsque vous appuyez sur  pour mettre le guidage sur pause :

- Une icône s'affiche à l'écran pour indiquer votre position exacte lorsque la pause de guidage a été déclenchée. Ceci vous permet de retourner à cette position dans le champ.
- Votre position actuelle par rapport à  s'affiche dans la barre d'état en haut de l'écran.
- La ligne de guidage sur laquelle vous vous trouviez s'affiche, même si vous parcourez un autre andain.
-  mémorise la position du véhicule même si la barre de guidage est arrêtée.

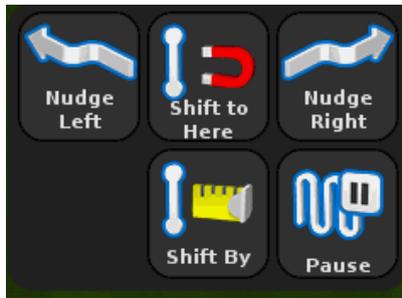
Réinitialisation du guidage

1. Pour réinitialiser le guidage, appuyez sur  dans la vue de guidage. L'écran *Champ terminé* s'affiche.
2. Pour cartographier un nouveau/une nouvelle :
 - champ ou sélectionner un champ existant, appuyez sur **Oui**.

Remarque – Si vous appuyez sur « Oui », le champ actuel est fermé automatiquement. Ceci signifie que vous ne pouvez pas annuler dans l'Assistant de Nouveau champ et retourner à votre champ actuel.
 - ligne AB ou sélectionner une ligne AB existante dans le champ actuel, appuyez sur **Non**.

Boutons de cartographie de guidage

Appuyez sur  pour ouvrir les boutons de cartographie pour la création et l'ajustement de lignes et modèles de guidage.



Les boutons qui s'affichent dépendent de l'action que vous êtes en train d'effectuer.

Bouton	Fonction	Bouton	Fonction
	Pause guidage		Début enregistrement tournière
	Décalage vers la gauche		Pause enregistrement tournière
	Décalage vers la droite		Fin enregistrement tournière
	Déplacer ligne AB		Fixer point A
	Décaler de		Fixer point B

Bouton	Fonction	Bouton	Fonction
	Enregistrer modèle de guidage FreeForm		Ligne AB suivante

Boutons de cartographie de caractéristique

Appuyez sur  pour ouvrir les boutons de cartographie de caractéristique. Vous pouvez cartographier une caractéristique de ligne ainsi que des caractéristiques définies (points) aux endroits où il y a des arbres, des rochers ou des zones dans votre champ.

Bouton	Caractéristique créée	Bouton	Caractéristique créée
	Ligne caractéristique de cartographie		Cartographier un rocher (point caractéristique)
	Arbre		Zone
	Mauvaise herbe		Zone restreinte
	Supprimer caractéristique		

Caractéristiques de ligne

Avec Guidage sur ligne caractéristique, vous pouvez sélectionner une caractéristique de ligne déterminée précédemment pour l'utiliser comme ligne de guidage.

- Après avoir configuré une ligne AB (voir [Boutons de cartographie de caractéristique, 220](#)), appuyez sur  puis appuyez sur .
- Commencez à cartographier la ligne en suivant les instructions s'affichant à l'écran.
- Cartographiez autant de lignes que nécessaire.

Remarque – Si vous avez déjà créé des lignes en utilisant le logiciel Farm Works ou une autre console, vous pouvez télécharger ces fichiers. Sélectionnez Paramètres / Données / Gérer des

données / USB / Récupérer données / Obtenir fichiers depuis USB. Veillez à ce que les fichiers soient téléchargés dans le même répertoire que le champ actuellement ouvert.

4. Appuyez sur . L'écran *Champ terminé* s'affiche.
5. Appuyez sur **Non**. L'écran *Créer nouveau ou sélectionner ancien andain* s'affiche.
6. Appuyez sur **Guidage sur ligne caractéristique**.
7. Dans l'écran *Sélectionner lignes caractéristiques ou andains*, sélectionnez la ou les ligne(s) qui a/ont été créée(s)/importée(s), ou appuyez sur **Guider sur tout**.
8. Dans l'écran *Confirmer Outil*, confirmez que l'information est correcte.
9. Dans l'écran **Guidage**, la ligne caractéristique sélectionnée la plus proche est désormais mise en surbrillance et peut être utilisée pour le guidage.

Utilisation du système de guidage automatique

Pour recevoir des informations de guidage (et toute assistance, quelle qu'elle soit, d'un système de guidage automatique), vous devez :

- Configurer la manière dont le guidage est affiché sur votre écran. Voir [Utilisation du système de guidage automatique](#), ci-dessous.
- Cartographier une ligne de guidage. Voir [Cartographie d'une ligne ou d'un modèle de guidage](#), 209.
- Configurer la barre de guidage. Voir Configuration de la barre de guidage dans [Paramètres de l'écran](#), 193.

Utilisation du système EZ-Steer

Engager le système

Remarque – Avant de pouvoir engager le système EZ-Steer, vous devez :

- Configurer et calibrer le système.
 - Ouvrir un champ dans l'écran *Guidage*.
 - Cartographier une ligne AB.
 - Positionner le véhicule dans les limites d'engagement configurées.
1. Pour engager le système, pointez le nez du véhicule vers la ligne de guidage et conduisez à vitesse de marche.
 2. Pour engager, vous pouvez :
 - Appuyer sur  dans l'écran *Guidage*.
 - Utiliser une pédale externe ou un interrupteur à bascule (voir [Configuration d'une pédale ou d'un interrupteur à bascule](#), 86).

Désengager automatiquement

Le système EZ-Steer désengage automatiquement lorsque :

- Le véhicule est en dehors des limites d'engagement configurées.
- Vous faites pauser le système.
- Les positions GPS sont perdues.
- Vous appuyez sur  dans l'écran *Guidage*.

Désengager manuellement

Vous pouvez désengager manuellement le système EZ-Steer en tournant le volant (il y a une reprise en manuel du moteur électrique). Contrôlez le paramètre de reprise en manuel avant de commencer à utiliser le système en engageant sur une ligne puis en tournant le volant jusqu'à ce que le système désengage. Pour ajuster la force requise pour désengager le système, changer la Sensibilité reprise en manuel dans l'écran *Options Engagement*.

Engager le contrôle à l'écran

Bouton/indicateur	Appuyer pour...	Indique...
 (Jaune)	Engager le système de guidage automatique	Le système est prêt à engager
 (Vert)	Désengager le système de guidage automatique	Le système est engagé
 (Rouge)	Indicateur seulement	Le système ne peut pas engager

Passer de la marche avant à la marche arrière

L'CFX-750 display affiche un bouton indiquant la direction dans laquelle vous roulez :

- Marche avant : 
- Marche arrière : 

Lorsque vous appliquerez un produit dans le champ en utilisant EZ-Steer, vous voudrez peut-être déplacer le tracteur manuellement en marche arrière. Lorsque le tracteur se déplace en marche arrière, le bouton passe à .

Si l'écran ne reflète pas votre déplacement en marche arrière ou en marche avant, pour indiquer la direction correcte à l'écran, appuyez sur :

-  si vous vous déplacez en marche avant.
-  si vous vous déplacez en marche arrière.

Ajuster l'agressivité

Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur  pour ouvrir le contrôle pour l'ajustement de l'agressivité.



Précision d'autoguidage en courbes dans les tournières

Il est possible d'engager le système EZ-Steer dans les tournières avec des virages serrés au bord du champ. Il se peut toutefois que le système EZ-Steer soit incapable de conduire dans ces virages serrés. Pour compenser, utilisez l'une des méthodes suivantes :

- Guidez manuellement le véhicule dans le virage. Une fois que vous avez passé le virage, réengagez le système EZ-Steer.
- Dans l'écran *Options Engagement*, augmentez la distance Désengager hors ligne (voir [Configuration du système EZ-Steer, 61](#)).

Suggestions de performances spécifiques au véhicule

Avant d'utiliser le système EZ-Steer, considérez les suggestions de performance suivantes

Type de véhicule	Suggestion de performance
Tracteur 2 roues motrices	<p>Pour des performances optimales avec les tracteurs dotés de SuperSteer (par exemple, New Holland TG) et d'un essieu avant SuperSteer :</p> <p>Réduisez la valeur d'agressivité en ligne.</p> <p>Alignez-vous près de l'andain et veillez à ce que les roues avant soient droites avant d'engager le système EZ-Steer.</p> <p>Pour obtenir des performances plus « douces » lorsque le véhicule tire un outil sur un sol labouré, activez Diff-Lock. Ceci empêche la machine de tirer fortement vers la gauche ou la droite. Si vous calibrez sur une surface dure, désactivez Diff-Lock.</p>
Tracteur 4 roues motrices	<p>Le système EZ-Steer peut être installé sur des tracteurs Case IH STX avec Accusteer. Pour des performances optimales, désactivez Accusteer en utilisant le commutateur dans la cabine (si possible).</p>
Pulvérisateur	<p>Il est courant que ces véhicules aient un guidage lent. Pour compenser ceci, utilisez une forte agressivité.</p> <p>Si vous constatez des oscillations importantes et lentes, augmentez l'agressivité.</p> <p>Lorsque vous configurez le système sur un pulvérisateur, le paramètre Retard de direction pulvérisateur est disponible dans l'écran <i>Configuration véhicule</i>.</p> <p>Certains pulvérisateurs ont un guidage lent à réagir après que le volant a été tourné. Le système utilise le paramètre Retard direction andainneur pour compenser cette lenteur et assurer que des corrections de guidage surviennent au moment adapté.</p>
Andainneur	<p>Lorsque vous configurez le système sur un andainneur, le paramètre Retard direction andainneur est disponible dans l'écran <i>Configuration véhicule</i>.</p> <p>Certains andainneurs possèdent un guidage lent à réagir après que le volant a été tourné. Le système utilise le paramètre Retard direction andainneur pour compenser cette lenteur et assurer que des corrections de guidage surviennent au moment adapté.</p> <p>Pour améliorer les performances de votre andainneur, ajustez le paramètre Retard direction andainneur d'une faible quantité (0,1 seconde) à la fois. Testez le résultat après chaque ajustement.</p>

Après avoir utilisé le système EZ-Steer

Chaque fois que vous n'utilisez pas le système EZ-Steer, pivotez le moteur EZ-Steer loin du volant.

Avant de quitter le véhicule, mettez l'interrupteur principal du système EZ-Steer sur arrêt ou débranchez la prise d'alimentation.

Utilisation du système EZ-Pilot



ATTENTION – Ne pas utiliser le système EZ-Pilot lorsque le véhicule se déplace en marche arrière.

Engager le système

Remarque – Avant de pouvoir engager le système EZ-Pilot, vous devez :

- Configurer et calibrer le système.
 - Ouvrir un champ dans l'écran *Guidage*.
 - Cartographier une ligne AB.
 - Positionner le véhicule dans les limites d'engagement configurées.
1. Pour engager le système, pointez le nez du véhicule vers la ligne de guidage et conduisez à vitesse de marche.
 2. Pour engager, vous pouvez :
 - Appuyer sur  dans l'écran *Guidage*.
 - Appuyer sur le bouton d'engagement sur la télécommande optionnelle.
 - Utiliser une pédale externe ou un interrupteur à bascule (voir [Configuration d'une pédale ou d'un interrupteur à bascule, 86](#)).



ATTENTION – Si vous utilisez le véhicule sur une voie publique, vous devez mettre l'interrupteur rouge de désengagement du système EZ-Pilot en position Arrêt.

Désengager automatiquement

Le système EZ-Pilot désengage automatiquement lorsque :

- Le véhicule est en dehors des limites d'engagement configurées.
- Vous faites pauser le système.
- Les positions GPS sont perdues.
- Vous appuyez sur le bouton  dans l'écran *Guidage*.
- Vous appuyez sur le bouton **Engager** sur le manche EZ-Remote en option.

Désengager manuellement

Vous pouvez désengager manuellement le système EZ-Pilot en tournant le volant. Il y a une reprise en manuel du moteur électrique.

Contrôlez ce paramètre avant de commencer à utiliser le système en engageant sur une ligne puis en tournant le volant jusqu'à ce que le système désengage.

Pour ajuster la force requise pour désengager le système, changer la Sensibilité reprise en manuel dans l'écran *Options Engagement*. Voir [Configuration du système EZ-Pilot, 54](#).

Engager le contrôle à l'écran

Bouton/indicateur	Appuyer pour...	Indique...
 (Jaune)	Engager le système de guidage automatique	Le système est prêt à engager
 (Vert)	Désengager le système de guidage automatique	Le système est engagé
 (Rouge)	Indicateur seulement	Le système ne peut pas engager

Passer de la marche avant à la marche arrière

L'CFX-750 display affiche un bouton indiquant la direction dans laquelle vous roulez :

- Marche avant : 
- Marche arrière : 

Lorsque vous appliquerez un produit dans le champ en utilisant EZ-Pilot, vous voudrez peut-être déplacer le tracteur manuellement en marche arrière. Lorsque le tracteur se déplace en marche arrière, le bouton passe à .

Si l'écran ne reflète pas votre déplacement en marche arrière ou en marche avant, pour indiquer la direction correcte à l'écran, appuyez sur :

-  si vous vous déplacez en marche avant.
-  si vous vous déplacez en marche arrière.

Après avoir utilisé le système EZ-Pilot



ATTENTION – Avant de quitter le véhicule, mettre l'écran hors tension, ce qui mettra le système EZ-Pilot également hors tension.

Utilisation du système Autopilot

Vous devez calibrer et configurer le système de guidage automatique Autopilot avant le fonctionnement.

Engager le système

Remarque – Avant de pouvoir engager le système Autopilot, vous devez :

- Configurer et calibrer le système.
- Ouvrir un champ dans l'écran Guidage.
- Cartographier une ligne AB.
- Positionner le véhicule dans les limites d'engagement configurées.

Pour engager le système :

1. Pointez le nez du véhicule vers la ligne de guidage et conduisez à vitesse de marche.
2. Engagez le système à l'aide d'une des méthodes suivantes :
 - Appuyer sur  dans l'écran *Guidage*
 - Appuyer sur la pédale d'engagement à distance optionnelle

Désengager automatiquement

Le système de guidage automatique Autopilot désengage automatiquement lorsque :

- Le véhicule est dirigé manuellement, ce qui entraîne une reprise en manuel.
- Le véhicule est en-dehors des limites d'engagement configurées.
- Vous faites pauser le système.
- Les positions GPS sont perdues.
- Vous appuyez sur  dans l'écran *Guidage*.

Désengager manuellement

Vous pouvez désengager manuellement le système Autopilot en tournant le volant.

Contrôlez le paramètre de reprise en manuel avant de commencer à utiliser le système en engageant sur une ligne puis en tournant le volant jusqu'à ce que le système désengage.

Pour ajuster la force requise pour désengager le système, changer la sensibilité de *reprise en manuel* dans l'écran *Autopilot Setup (Configuration Autopilot)*.

Engager à l'écran

Bouton/indicateur	Appuyer pour...	Indique...
 (Jaune)	Engager le système de guidage automatique	Le système est prêt à engager
 (Vert)	Désengager le système de guidage automatique	Le système est engagé
 (Rouge)	Indicateur seulement	Le système ne peut pas engager

Ajuster l'agressivité

Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur  pour ouvrir le contrôle pour l'ajustement de l'agressivité.



Après avoir utilisé le système de guidage Autopilot

Avant de quitter le véhicule, mettez l'interrupteur principal du système sur arrêt ou débranchez la prise d'alimentation.

Utilisation du manche EZ-Remote

Les boutons standard sur le manche EZ-Remote sont :



Élément	Bouton	Explication
①	Personnalisé	Peut être personnalisé pour contrôler une fonction. Voir Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87 .
②	Personnalisé	Peut être personnalisé pour contrôler une fonction. Voir Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87 .
③	Engager	Engager le guidage automatique.
④	Personnalisé	Peut être personnalisé pour contrôler une fonction. Voir Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87 .

5	Personnalisé	Peut être personnalisé pour contrôler une fonction. Voir Paramètres personnalisés du manche EZ-Remote, 87 .
6	Gauche	Déplacer la ligne de guidage vers la gauche sur l'écran <i>Guidage</i> .
7	Droit	Déplacer la ligne de guidage vers la droite sur l'écran <i>Guidage</i> .
8	Haut et bas	<i>Non pris en charge.</i>
9	Déclencheur	À l'arrière. <i>Non pris en charge.</i>

Modèles de la barre de guidage

Utilisez la barre de guidage intégrée pour obtenir un guidage précis quand :

- Vous avez défini un décalage d'outil ou un élargissement d'outil
- Vous affinez le guidage sur des andains droits

Lorsqu'elles sont allumées, les DEL montrent la position de votre véhicule comparativement à votre ligne de guidage prévue. Si la position de votre véhicule change par rapport à la ligne de guidage, les DEL s'allument vers la gauche ou vers la droite.

Lorsque votre véhicule est sur la ligne de guidage, les trois DEL vertes centrales sont allumées.

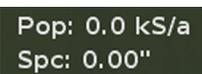
Lorsque votre véhicule quitte la ligne de guidage, les DEL allumées passent à gauche ou à droite et deviennent rouges.

Position et couleur des DEL	Le véhicule est...
Les DEL sont vertes et au centre. 	Directement sur la ligne de guidage.
Une DEL verte au centre et deux DEL rouges à droite 	Hors de la ligne de guidage. Pour ce modèle, si le mode DEL barre de guidage principale est mis sur : <ul style="list-style-type: none"> • Poursuite : Le véhicule est hors ligne vers la gauche • Traîner : Le véhicule est hors ligne vers la droite
Une DEL verte au centre et deux DEL rouges à gauche 	Hors de la ligne de guidage. Pour ce modèle, si le mode DEL barre de guidage principale est mis sur : <ul style="list-style-type: none"> • Poursuite : Le véhicule est hors ligne vers la gauche • Traîner : Le véhicule est hors ligne vers la droite

Utilisation de Field-IQ

Une fois que vous avez activé, configuré et calibré votre système Field-IQ pour le contrôle des intrants, des informations et des boutons s'affichent dans l'écran *Guidage* en fonction de votre opération.

Bouton/information	Nom	Explication
	Produit	Utilisez ce bouton pour passer d'un produit à l'autre
	Bouton Débit virtuel indiquant le débit souhaité actuel	Indique le débit souhaité actuel. Ouvre le panneau Ajustement débit avec des boutons de position d'interrupteur de débit. Appuyez sur l'un des boutons d'interrupteur de débit pour modifier le débit.
		
	Interrupteur de section virtuel	Indique le mode de section actuel pour le contrôleur.
		Automatique :
		Manuel :
	Interrupteur principal virtuel	Indique l'état de l'Interrupteur principal.
		Activé :
		Désactivé :

Bouton/information	Nom	Explication
	Contrôle de section	<p>Automatique : </p> <p>Manuel : </p>
	Bouton d'accès rapide	Ouvre des contrôles supplémentaires. Voir Bouton d'accès rapide pour Field-IQ, 234.
	État enregistrement de couverture	<p>Activé :  (Vert avec coche)</p> <p>Désactivé :  (Gris avec X rouge)</p> <p>Inactif :  (Gris)</p>
	Débit souhaité	Le débit d'application cible pour la position actuelle de l'interrupteur de débit. C'est la quantité de produit que vous voulez appliquer.
	Débit réel	Le débit d'application réel. C'est la quantité de produit actuellement appliquée.
	Barre de monitoring de rang	
	Informations relatives au capteur	Affiche des informations actuelles concernant les capteurs sélectionnés.
	Bouton Cycle	Disponible si vous avez plus de 12 rangs à visualiser.

Bouton d'accès rapide pour Field-IQ

Lorsque vous utilisez Field-IQ ou un contrôleur de débit variable, le bouton d'accès rapide s'affiche dans l'écran *Guidage*.



Vous pouvez utiliser le bouton d'accès rapide pour accéder à :

- [Configuration de rampe](#)
- [Remplir](#)
- [Paramétrage commutation de section](#)
- [Recouvrement admissible sur Limite](#)
- [Latence de valve d'activation/de désactivation](#)
- [Recouvrement intentionnel](#)
- [Débit souhaité](#)
- [Agressivité de valve](#)

Remarque – Les éléments que vous pouvez ajuster dépendront des applications que vous utilisez actuellement.

Configuration de rampe

Paramètre	Description
Largeur de l'outil	La largeur de l'outil actuel. L'écran utilise cette valeur pour calculer automatiquement l'espacement entre les andains. Entrez une valeur comprise entre 0,30 et 99,99 m (1' 00" et 328' 01")
Bordures	Voir Bordures dans Paramètres de guidage, 150 .
Nombre de sections	Le nombre de sections que vous souhaitez contrôler sur l'outil. Entrez un nombre compris entre 1 et 10.

Remplir

Paramètre	Description
Volume actuel	Le volume actuel de la cuve ou trémie.
Méthode de recharge	<ul style="list-style-type: none"> Remplir : pour remplir la cuve ou la trémie jusqu'en haut Recharge en partie : pour ajouter une quantité spécifique à la cuve ou la trémie lorsque vous appuyez sur Recharge en partie maintenant dans l'écran <i>Remplir</i>.
Recharger maintenant / Recharge en partie maintenant	Utilisez cette option pour recharger la cuve ou la trémie

Paramétrage commutation de section

Paramètre	Description
Recouvrement admissible	<p>La quantité de recouvrement de rampe admissible avant que le système n'enclenche cette section. Entrez un pourcentage compris entre 1 et 99 %.</p> <p>Pour :</p> <ul style="list-style-type: none"> Moins de manques : fixez un pourcentage élevé lorsque la couverture totale est essentielle. Ce système désactivera des sections lorsqu'elles couvrent un pourcentage supérieur à toutes les zones totalement couvertes. Ceci peut causer un redoublement de couverture. Des sections seront activées dès qu'elles passent d'une zone couverte à une zone non couverte. Moins de recouvrement : définissez un pourcentage bas lorsque vous avez besoin d'économiser du produit. Le système désactivera des sections dès que vous atteindrez une zone couverte. Ceci peut causer des manques. Des sections seront activées dès que la section entière sera passée d'une zone couverte à une zone non couverte.
Méthode de recharge	<ul style="list-style-type: none"> Remplir : pour remplir la cuve ou la trémie jusqu'en haut Recharge en partie : pour ajouter une quantité spécifique à la cuve ou la trémie lorsque vous appuyez sur Recharge en partie maintenant dans l'écran <i>Remplir</i>.
Recharger maintenant / Recharge en partie maintenant	Utilisez cette option pour recharger la cuve ou la trémie

Recouvrement admissible sur Limite

Utilisez cette option pour contrôler la quantité de recouvrement sur un limite avant que le système ne désactive la section de rampe. Entrez un pourcentage compris entre 1 et 99 %.

Remarque – *Ce paramètre fonctionne uniquement lorsque la rampe recouvre une tournière, une limite de pivot ou une zone d'exclusion.*

Pour :

- Moins de manques : définissez un pourcentage élevé lorsque l'application en dehors de la limite est acceptable.
- Moins de recouvrement : définissez un pourcentage bas lorsque l'application en dehors de la limite n'est pas acceptable. Un paramètre très bas entraînera des manques à la limite.

Latence de valve d'activation/de désactivation

Cette option permet des temporisations de matériel en ajustant le temps nécessaire avant d'activer ou de désactiver les valves. Pour utiliser cette option :

Mesurez le temps nécessaire (en secondes) avant que le système n'atteigne le débit correct après que vous l'avez activé/désactivé.

Entrez un temps compris entre 0,0 et 10,0 secondes.

Recouvrement intentionnel

Vous pouvez utiliser cette option pour vous assurer, lors de l'application, qu'il n'y a aucun trou de couverture si vous vous déplacez dans une zone non couverte ou si vous sortez d'une zone couverte.

Paramètre	Description
Distance Recouvrement pour Activation	de sortir d'une zone couverte et d'activer l'outil
Distance Recouvrement pour Désactivation	de rentrer dans une zone couverte et de désactiver l'outil

Débit souhaité

Utilisez cette option pour définir la quantité de produit que vous voulez appliquer (le débit d'application cible). Entrez un nombre compris entre 1333 et 41333.

Agressivité de valve

Si vous utilisez un système de guidage automatique tel qu'EZ-Steer® ou Autopilot™, vous pouvez utiliser cette option pour ajuster la réponse du système à des changements de guidage.

- Un paramètre plus élevé ramène le véhicule plus rapidement sur la ligne mais peut entraîner de légères oscillations.
- Un paramètre plus bas ramène le véhicule moins rapidement sur la ligne mais peut éviter les déviations.

Entrez un paramètre compris entre 50 et 150 %.

Boîtier de commutation principal Field-IQ

Remarque – Tous les systèmes doivent avoir un boîtier de commutation principal Field-IQ.



Élément	Nom	Explication
①	Commutateur d'augmentation/de réduction	Augmente la quantité appliquée de la quantité définie (la quantité définie dans l'écran <i>Configuration</i> , onglet Débit).
②	Interrupteur de débit	Débit 1 prédéfini, Débit 2 prédéfini ou Débit manuel.
③	Témoin DEL	<ul style="list-style-type: none"> Rouge : L'unité est allumée mais ne communique pas avec l' CFX-750 display. Vert : L'unité est allumée et communique avec l'CFX-750 display. Jaune : L'unité initialise les communications avec l'CFX-750 display.
④	Interrupteur de section automatique/manuel	<ul style="list-style-type: none"> Mode automatique : L'CFX-750 display ouvre et ferme automatiquement des sections lorsqu'on pénètre dans des zones de recouvrement, des zones de non-application ou lorsqu'on traverse des limites. Mode manuel : Les sections sont contrôlées manuellement sans passer par l'CFX-750 display. <p>Remarque – Vous pouvez passer du mode automatique au mode manuel lors d'un trajet.</p>

Élément	Nom	Explication
5	Interrupteur principal	<ul style="list-style-type: none"> • A : Démarrage assisté (position supérieure) Les sections et le débit sont prêts à être commandés par l'CFX-750 display, et le système est repris en manuel pour utiliser une vitesse de contrôle prédéfinie (la vitesse est définie dans l'écran <i>Configuration</i>, onglet <i>Reprise en manuel</i>). Utilisez la fonction Démarrage assisté si vous perdez un signal GPS ou si vous voulez commencer l'application avant que votre outil ne soit à la vitesse prévue à cet effet. • B : On (position médiane) Les sections et le débit sont prêts à être commandés par l'CFX-750 display. • C : Off (position inférieure) Les sections sont fermées et le débit est mis sur zéro.

Boîtier de commutation 12 sections Field-IQ



Le boîtier de commutation 12 sections est :

- Nécessaire pour le contrôle de section
- En option pour le contrôle de débit seulement

Un seul boîtier d'interrupteur de section peut être utilisé sur chaque système. Chaque section est attribuée automatiquement au module correspondant. Les modules sont lus de gauche à droite. Par exemple, l'interrupteur 1 attribue le module le plus loin sur la gauche lorsqu'on se trouve derrière l'outil.

Les interrupteurs de section ont différentes fonctions, selon l'état de l'interrupteur de section automatique/manuel sur le boîtier d'interrupteur principal.

Interrupteur de section automatique/manuel

Lorsque le commutateur de section automatique/manuel est en position **Automatique** :

- En position marche/vers le haut : La/les section(s) attribuée(s) sont commandées automatiquement par l'CFX-750 display.

- En position arrêt/vers le bas : La/les section(s) attribuée(s) reçoit/reçoivent l'ordre d'être arrêtée(s).

Lorsque le commutateur de section automatique/manuel est en position **Manuel** :

- En position marche/vers le haut : La/les section(s) attribuée(s) reçoit/reçoivent l'ordre d'être en marche. Ceci reprend en manuel l'CFX-750 display et l'enregistrement de couverture est ignoré.
- En position arrêt/vers le bas : La/les section(s) attribuée(s) reçoit/reçoivent l'ordre d'être arrêtée(s). Ceci reprend en manuel l'CFX-750 display et l'enregistrement de couverture est ignoré.

Indicateurs lumineux d'état à DEL

Les indicateurs lumineux d'état à DEL sont :

- Vert : L'unité est allumée et communique avec l'écran.
- Jaune : L'unité initialise les communications avec l'écran.
- Rouge : L'unité est allumée mais ne communique pas avec l'écran.

Utilisation des contrôleurs d'outil

Les contrôles et les indicateurs qui s'affichent sur l'écran *Guidage* dépendent du type de contrôleur d'outil que vous utilisez :

- Amazone (voir [Utilisation du contrôleur Amazone, 241](#))
- Hardi 5500/6500 (voir [Utilisation du contrôleur HARDI 5500/6500, 242](#))
- LH5000 (voir [Utilisation du contrôleur LH5000, 243](#))
- Raven (voir [Utilisation du contrôleur Raven, 244](#))
- Rawson (voir [Utilisation du contrôleur Rawson, 245](#))

Utilisation du contrôleur Amazone

Lorsque vous connectez le contrôleur Amazone à l'écran, les éléments suivants s'affichent sur l'écran *Guidage*.

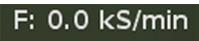
Bouton/information	Nom	Explication
	Bouton d'accès rapide	Ouvre des contrôles supplémentaires. Voir Bouton d'accès rapide pour Field-IQ, 234 .
	État enregistrement de couverture	<p>Activé :  (Vert avec coche)</p> <p>Désactivé :  (Gris avec X rouge)</p> <p>Inactif :  (Gris)</p>
F: 0.0 kS/min	Débit souhaité	Le débit d'application cible pour la position actuelle de l'interrupteur de débit. C'est la quantité de produit que vous voulez appliquer. Si la prescription est chargée, P est affiché pour indiquer que le débit de prescription est utilisé plutôt que le débit cible.
A: 0.0 kS/a	Débit réel	Le débit d'application réel. C'est la quantité de produit actuellement appliquée.

Bouton/information	Nom	Explication
	Indicateur d'état de sections de rampes	Affiche l'état actuel de chaque section de rampe : <ul style="list-style-type: none"> • Vert : activé et en cours de pulvérisation • Gris : activé mais ne pulvérise pas actuellement • Rouge : la section est inactive (le commutateur est en position d'arrêt)
	Indicateur d'application	La roue à l'écran tourne lorsque l'interrupteur principal Amazone est en marche et que la barre de guidage reçoit des messages de flux du contrôleur.

Utilisation du contrôleur HARDI 5500/6500

Lorsque vous connectez le contrôleur HARDI 5500 à l'CFX-750 display, les éléments suivants s'affichent sur l'écran *Guidage*.

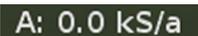
Bouton/information	Nom	Explication
	Bouton d'accès rapide	Ouvre des contrôles supplémentaires. Voir Bouton d'accès rapide pour Field-IQ, 234 .
	Contrôle de section	Indique le mode de section actuel pour le contrôleur.
		Automatique :  Manuel : 
	État enregistrement de couverture	Activé :  (Vert avec coche)
		Désactivé :  (Gris avec X rouge)
		Inactif :  (Gris)

Bouton/information	Nom	Explication
	Débit souhaité	Le débit d'application cible pour la position actuelle de l'interrupteur de débit. C'est la quantité de produit que vous voulez appliquer. Si la prescription est chargée, P est affiché pour indiquer que le débit de prescription est utilisé plutôt que le débit cible.
	Débit réel	Comme le contrôleur HARDI ne rapporte pas le débit réel appliqué à l'écran, cet élément s'affiche toujours comme N/A.
	Indicateur d'état de sections de rampes	Affiche l'état actuel de chaque section de rampe : <ul style="list-style-type: none"> • Vert : activé et en cours de pulvérisation • Gris : activé mais ne pulvérise pas actuellement • Rouge : la section est inactive (le commutateur est en position d'arrêt)
	Indicateur d'application	La roue à l'écran tourne lorsque l'interrupteur principal HARDI et les rampes sont en marche.
	Indicateur de buses de pulvérisation	Cet indicateur s'affiche uniquement quand un jet de bordure est activé. L'état de jet de bordure est représenté par les mêmes couleurs que les sections de rampe (voir ci-dessous). L'CFX-750 display ne peut pas activer ou désactiver automatiquement les jets de bordure. Il affiche uniquement l'état actuel.

Utilisation du contrôleur LH5000

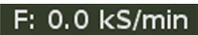
Lorsque vous connectez le contrôleur de débit variable LH 5000 à l'écran, les éléments suivants s'affichent sur l'écran *Guidage*.

Bouton/information	Nom	Explication
	Bouton d'accès rapide	Ouvre des contrôles supplémentaires. Voir Bouton d'accès rapide pour Field-IQ, 234 .

Bouton/information	Nom	Explication
	Débit souhaité	Le débit d'application cible pour la position actuelle de l'interrupteur de débit. C'est la quantité de produit que vous voulez appliquer. Si la prescription est chargée, P est affiché pour indiquer que le débit de prescription est utilisé plutôt que le débit cible.
	Débit réel	Le débit d'application réel. C'est la quantité de produit actuellement appliquée.
	Indicateur d'état de sections de rampes	Affiche l'état actuel de chaque section de rampe : <ul style="list-style-type: none"> • Vert : activé et en cours de pulvérisation • Gris : activé mais ne pulvérise pas actuellement • Rouge : la section est inactive (le commutateur est en position d'arrêt)
	Indicateur d'application	La roue à l'écran tourne lorsque l'interrupteur principal Amazone est en marche et que la barre de guidage reçoit des messages de flux du contrôleur.

Utilisation du contrôleur Raven

Lorsque vous connectez le contrôleur Raven à l'CFX-750 display, les éléments suivants s'affichent sur l'écran *Guidage*.

Bouton/information	Nom	Explication
	Bouton d'accès rapide	Ouvre des contrôles supplémentaires. Voir Bouton d'accès rapide pour Field-IQ, 234 .
	Débit souhaité	Le débit d'application cible pour la position actuelle de l'interrupteur de débit. C'est la quantité de produit que vous voulez appliquer. Si la prescription est chargée, P est affiché pour indiquer que le débit de prescription est utilisé plutôt que le débit cible.

A: 0.0 kS/a	Débit réel	Le débit d'application réel. C'est la quantité de produit actuellement appliquée.
	Indicateur d'état de sections de rampes	Affiche l'état actuel de chaque section de rampe : <ul style="list-style-type: none"> • Vert : activé et en cours de pulvérisation • Gris : activé mais ne pulvérise pas actuellement • Rouge : la section est inactive (le commutateur est en position d'arrêt)
	Indicateur d'application	La roue à l'écran tourne lorsque l'interrupteur principal Amazone est en marche et que la barre de guidage reçoit des messages de flux du contrôleur.

Débit cible

Pour entrer manuellement un débit à envoyer au contrôleur :

1. Dans l'écran *Paramètres*, appuyez sur .
2. Dans l'écran *Outil*, appuyez sur **Avancé**.
3. Appuyez sur **Débit souhaité** puis ajustez le débit envoyé au contrôleur.

Commutation de rampe automatique

L'CFX-750 display n'effectue pas de commutation de rampe automatique pour le contrôleur Raven.

Remarque – Pour assurer que des zones en dehors de la tournière, dans des zones d'exclusion ou des zones pulvérisées précédemment ne seront pas pulvérisées, vous devez mettre manuellement l'interrupteur principal du contrôleur Raven sur arrêt.

Utilisation du contrôleur Rawson

Lorsque vous connectez le contrôleur Rawson à l'écran, les éléments suivants s'affichent sur l'écran *Guidage*.

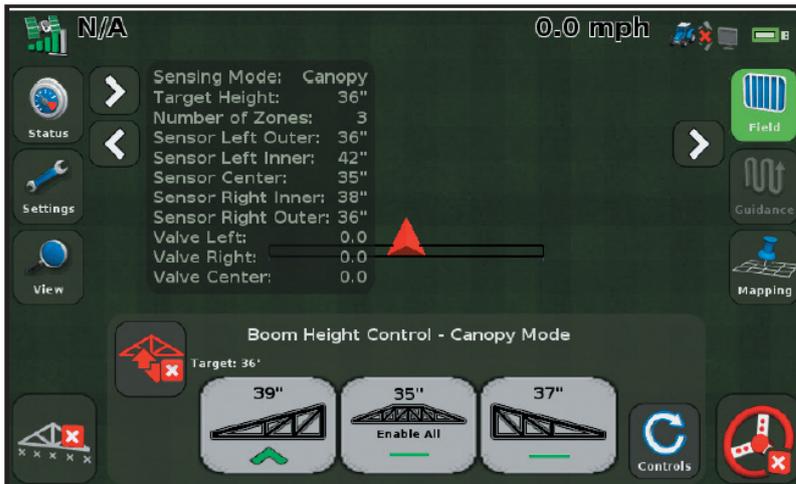
Bouton/information	Nom	Explication
	Bouton d'accès rapide	Ouvre des contrôles supplémentaires. Voir Bouton d'accès rapide pour Field-IQ, 234 .

F: 0.0 kS/min	Débit souhaité	<p>Le débit d'application cible pour la position actuelle de l'interrupteur de débit. C'est la quantité de produit que vous voulez appliquer.</p> <p>Si la prescription est chargée, P est affiché pour indiquer que le débit de prescription est utilisé plutôt que le débit cible.</p>
A: 0.0 kS/a	Débit réel	<p>Le débit d'application réel. C'est la quantité de produit actuellement appliquée.</p>
	Indicateur d'état de sections de rampes	<p>Affiche l'état actuel de chaque section de rampe :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vert : activé et en cours de pulvérisation • Gris : activé mais ne pulvérise pas actuellement • Rouge : la section est inactive (le commutateur est en position d'arrêt)
	Indicateur d'application	<p>La roue à l'écran tourne lorsque l'interrupteur principal Amazone est en marche et que la barre de guidage reçoit des messages de flux du contrôleur.</p>

Utilisation du contrôle de hauteur de rampe

Vous pouvez utiliser le système de contrôle de hauteur de rampe pour :

1. suivre la hauteur de rampe (avant l'activation ou si vous avez sélectionné *Moniteur seulement* dans l'écran *Options de contrôle de rampe*).



2. Activez la ou les zone(s) que vous voulez contrôler.
3. Engagez la ou les zone(s) activée(s).
4. Utilisez les *Contrôles* pour ajuster la *Hauteur cible* et l'*Agressivité*.
5. Avant de transporter le véhicule ou de replier les rampes :
 - a. Désactivez le contrôle de hauteur de rampe sur toutes les zones.
 - b. Appuyez sur le bouton E-Stop.
 - c. Fermez le champ.

Suivre la hauteur de rampe

Lorsque le contrôle de hauteur de rampe est désactivé sur des zones (ou si vous avez sélectionné *Moniteur seulement* dans l'écran *Options de contrôle de rampe*), les boutons de section sont gris.

Un symbole sur les boutons (une flèche rouge, par exemple) indique :

- La direction dans laquelle la section est en dehors de la cible
- De combien la section est en dehors de la cible

Indicateur	Explication
	La rampe est nettement au-dessous de la hauteur cible. Élevez la rampe pour atteindre la cible.
	La rampe est un peu au-dessous de la hauteur cible. Élevez la rampe pour atteindre la cible.

	La rampe est légèrement au-dessous de la hauteur cible. Élevez la rampe pour atteindre la cible.
	La rampe est à la hauteur cible.
	La rampe est légèrement au-dessus de la hauteur cible. Abaissez la rampe pour atteindre la cible.
	La rampe est un peu au-dessus de la hauteur cible. Abaissez la rampe pour atteindre la cible.
	La rampe est considérablement au-dessus de la hauteur cible. Abaissez la rampe pour atteindre la cible.

Activer une zone de contrôle

Le contrôle de hauteur de rampe pour une zone ou pour toutes les zones peut être :

- Désactivé : le contrôle de hauteur de rampe n'est pas disponible et la couleur du bouton est grise.
- Activé : le contrôle de hauteur de rampe automatique est disponible et le bouton est jaune.

Pour activer :

- une zone de contrôle unique, appuyez sur le bouton de cette section.
- toutes les zones, appuyez sur **Activer tout**.

Remarque – Vous ne pouvez activer toutes les zones que lorsque le système n'est pas engagé et que toutes les zones sont désactivées (le bouton est en gris).



Remarque – Si vous êtes actuellement engagé sur d'autres zones, toute zone supplémentaire engagera automatiquement.

Après avoir activé :

- une zone de contrôle unique, le système est prêt à engager lorsque :
 - Le bouton pour cette zone devient jaune.
 - Le bouton **Engager** devient jaune .
- toutes les zones, le système est prêt à engager lorsque :
 - Le bouton pour toutes les zones devient jaune.
 - Le bouton **Engager** devient jaune .
 - Le bouton au centre passe à **Désactiver tout**.

Le bouton au centre passe à **Désactiver tout**. Appuyez sur **Désactiver tout** si vous voulez désactiver toutes les zones.



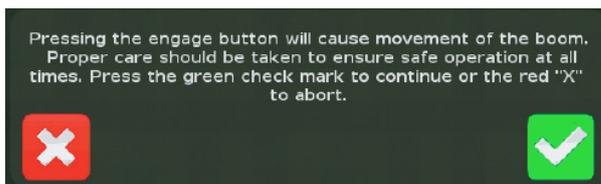
Si au moins une zone/section n'est pas activée, le bouton au centre affiche la section centrale.

Le contrôle de hauteur de rampe n'est pas actif (n'est pas opérationnel) tant que vous n'avez pas engagé les zones activées.

Engager des zones activées

1. Pour engager toutes les zones activées, appuyez sur **Engager** (jaune) .

La première fois que vous engagez le contrôle de hauteur de rampe après avoir allumé l'écran, un message de sécurité s'affiche :



2. Dans le message de sécurité :
 - Appuyez sur  pour engager les zones activées.
 - Appuyez sur  si vous ne voulez pas engager les zones activées.

Remarque – Si toutes les zones sont activées mais pas engagées dans un délai de 30 secondes, le contrôle de hauteur de rampe désactive les zones par mesure de sécurité. Vous devez réactiver les zones avant d'engager le système.

Pendant que le contrôle de hauteur de rampe est engagé (opérationnel) :

- Le bouton **Engager** est vert.



- Le bouton pour chaque section engagée est vert.



Le nombre en haut de chaque bouton indique :

- Pour une section avec un seul capteur : La distance entre le capteur et le sol ou la canopée
- Pour une section avec plusieurs capteurs : La distance moyenne entre les capteurs et le sol ou la canopée

Un symbole sur le bouton (une flèche rouge, par exemple) indique :

- La direction dans laquelle la section se déplace pour se rapprocher de la hauteur cible
- De combien la section est en dehors de la cible (indiquée par la couleur)

Remarque – Le bouton **Engager** est vert lorsque n'importe quelle zone est engagée. Le bouton **Engager** est jaune quand **toutes** les sections sont désengagées, mais qu'au moins l'une d'entre elles est activée.

Ajuster la hauteur cible et l'agressivité

Vous pouvez ajuster aussi bien la hauteur cible que l'agressivité.

1. Appuyez sur **Contrôles**.

La section de l'écran pour le contrôle de hauteur de rampe change pour afficher les contrôles Hauteur cible et Agressivité.



2. Pour ajuster la hauteur cible, appuyez sur les flèches augmenter ou diminuer en-dessous du titre *Hauteur cible*.
3. Pour ajuster l'agressivité du système, appuyez sur les flèches augmenter ou diminuer en-dessous du titre *Agressivité*.
4. Pour définir la hauteur cible à la hauteur de rampe actuelle, appuyez sur **Utiliser actuel**.
5. Pour retourner à la vue de section, appuyez sur **Rampe**.

Désengager les zones engagées

Zone unique

1. Pour désengager une zone unique, appuyez sur le bouton pour cette section. Le bouton de la section passe du vert au jaune. Le contrôle de hauteur de rampe ne contrôle plus activement la section mais est toujours activé.
2. Pour ré-engager, appuyez sur le bouton pendant qu'il est jaune :
 - Le système ré-engage le contrôle de hauteur de rampe pour cette section si n'importe quelles autres sections sont encore engagées.
 - Désactive cette section si aucune autre section n'est engagée.

Toutes les zones

Pour désengager toutes les zones, appuyez sur  s'il est vert. Les boutons pour toutes les sections engagées passent du vert au jaune (activé mais pas engagé).

Désactiver le contrôle de hauteur de rampe

Avant de transporter le véhicule ou de replier les rampes, désactivez le contrôle de hauteur de rampe.

Zone unique désactivée

Pour désactiver des zones uniques, vous pouvez utiliser l'une de ces méthodes :

- Appuyez sur chaque bouton de section vert individuellement (ce qui fait passer chaque bouton sur jaune).
- Appuyez sur  s'il est vert.

Toutes les zones désactivées

Pour désactiver toutes les zones, vous pouvez utiliser l'une de ces méthodes :

- Appuyez sur **Désactiver tout**.

Remarque – Ce bouton est uniquement disponible quand toutes les zones sont désengagées mais activées.



- Appuyez sur les sections activées (jaunes) individuellement.

Si une section est toujours engagée, ceci réengagera la section sur laquelle vous appuyez. Vous devez d'abord désengager toutes les sections.

Veillez à ce que toutes les zones soient désactivées :

- Si n'importe quel bouton est jaune ou vert, répétez les étapes 1-3 jusqu'à ce que toutes les sections soient désactivées.
- Les boutons pour chaque zone doivent être gris et le bouton Engage doit être rouge.



Appuyez sur le bouton **E-Stop**. Le bouton **E-Stop** est un bouton matériel rouge qui empêche le contrôle de hauteur de rampe de communiquer avec l'équipement. Référez-vous aux *Instructions d'installation du contrôle de hauteur de rampe* pour des informations complémentaires.

Pour fermer le champ, appuyez sur .

Lorsque le système vous demande si vous avez fini avec le champ actuel, appuyez sur **Yes (Oui)**.

Suivez les recommandations du fabricant pour plier les rampes ou transporter le véhicule.

Remarque – *Si la section de rampe centrale est relevée pendant 3 secondes en utilisant les entrées d'un manche, le contrôle de hauteur de rampe est désactivé par mesure de sécurité pour le pliage de la rampe.*

Utilisation du monitoring de rendement

Lorsque le monitoring de rendement est en fonctionnement,  s'affiche dans l'écran

Guidage. Appuyez sur  pour afficher des détails relatifs à chaque charge.

Nom	Explication
Détails relatifs à la charge	Choisissez la charge dont vous voulez visualiser les détails.
Poids du bon de pesée	Poids enregistré sur la balance
Poids de test	Poids de test de culture actuelle
Humidité	Calibrage du capteur d'humidité et de rendement. Voir également Calibrage du capteur d'humidité et de rendement, 165.
Hauteur barre de coupe	Le pourcentage de hauteur auquel l'enregistrement est activé et désactivé. Voir également Calibrage de hauteur de barre de coupe, 163.
Configuration légende de carte	Vous permet de déterminer l'échelle sur les couches de rendement et d'humidité qui sont affichées sur l'écran.
Thème de couverture	Le thème que vous voulez utiliser : Rendement, Humidité ou Recouvrement. Pour modifier les paramètres d'enregistrement de couverture, voir Enregistrement de couverture.

Voir également [Calibrage du monitoring de rendement, 162.](#)

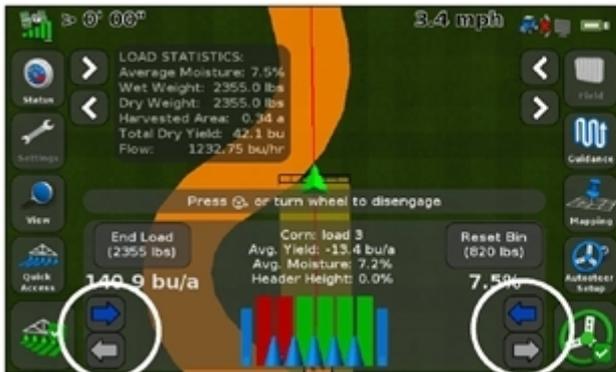
Visualiser la légende de carte

Dans l'écran *Guidage*, appuyez sur  pour visualiser les statistiques de champ ou de charge ou la légende de carte.



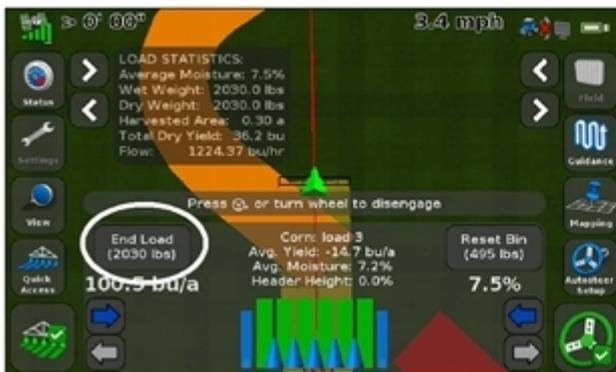
Augmenter ou diminuer la largeur de ligne de la barre de coupe

Appuyez sur les boutons flèches pour augmenter ou diminuer la largeur de ligne de la barre de coupe.



Démarrer et arrêter des charges

Appuyez sur **Nouvelle charge** pour démarrer et arrêter des charges pour le calibrage et le suivi de charge. L'CFX-750 display peut conserver jusqu'à 250 charges.



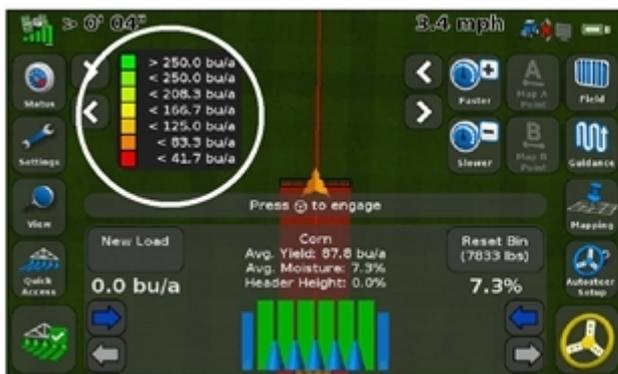
Activer et désactiver manuellement l'enregistrement

Appuyez sur le bouton d'enregistrement pour activer ou désactiver manuellement l'enregistrement.

Remarque – La fonction de hauteur de barre de coupe l'activera et le désactivera en fonction de la position de la barre de coupe.

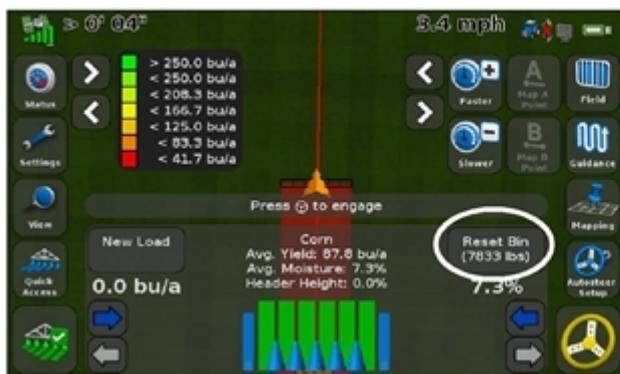


La légende met le rendement en corrélation avec la couleur affichée pour le thème de couverture actuel.



Suivre la quantité dans la trémie à grain

Vous pouvez utiliser l'élément d'état du niveau de trémie à grain pour suivre la quantité de grain se trouvant dans la trémie. Définissez la taille de la trémie dans l'Assistant de configuration du monitoring de rendement. Appuyez sur le bouton pour réinitialiser le compteur.



Enregistrement de couverture

L'enregistrement de couverture dessine un bloc en couleur plein à l'écran derrière le véhicule pour indiquer la zone sur laquelle l'application a eu lieu. Si vous passez à un endroit pour la deuxième fois, la couleur de la zone couverte changera. Ceci est utile pour visualiser les recouvrements.

Remarque – La couverture de champ est limitée à 655,5 hectares pour chaque événement.

1. Pour démarrer l'enregistrement de couverture, appuyez sur  tout en roulant.
2. Pour finir l'enregistrement de couverture, appuyez sur .

Remarque – Il peut y avoir un délai entre le moment où vous lancez ou arrêtez l'enregistrement de couverture sur l'écran et le moment où l'outil commence ou arrête effectivement la couverture. Pour compenser ceci, vous pouvez ajouter un temps de temporisation au dessin d'enregistrement de couverture. Voir [Utilisation du monitoring de rendement, 254](#).

Changer de thème d'enregistrement de couverture

1. Appuyez sur  pour accéder à l'écran *Accès rapide au moniteur de rendement*.
2. Appuyez sur **Thème de couverture**.
3. Appuyez sur le thème que vous voulez :
 - Rendement
 - Humidité
 - Recouvrement

Appliquer une valeur d'humidité constante

Pour désactiver les mesures automatiques du capteur d'humidité et appliquer une valeur d'humidité constante à la culture actuellement récoltée, appuyez sur **Manuel**. Entrez le pourcentage

pour l'humidité manuelle.



Entrer le poids de test de la culture

Vous pouvez entrer le poids de test de la culture actuellement récoltée pour maintenir la précision de monitoring de rendement.

