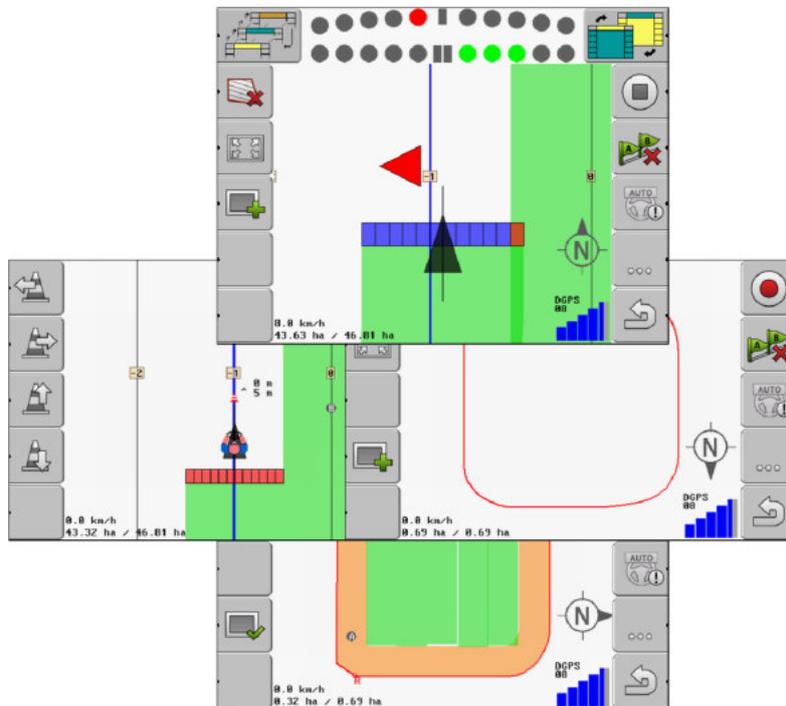


# Manuel d'utilisation

pour terminaux à touches

## *TRACK-Leader*



Version : V2.20191001



30302432-02-FR

Merci de lire ce manuel et d'en respecter les consignes.  
Conservez ce manuel pour consultation ultérieure. Notez qu'il est possible de trouver une version plus récente de ce manuel sur la page d'accueil.

## Mentions légales

### Document

Manuel d'utilisation  
Produit : TRACK-Leader  
Nom du document : 30302432-02-FR  
À partir de la version logicielle : 04.10.04  
Notice originale  
Langue d'origine : Allemand

### Copyright ©

Müller-Elektronik GmbH  
Franz-Kleine-Straße 18  
33154 Salzkotten  
Allemagne  
Tél. : ++49 (0) 5258 / 9834 - 0  
Télécopie : ++49 (0) 5258 / 9834 - 90  
Courrier électronique : [info@mueller-elektronik.de](mailto:info@mueller-elektronik.de)  
Site internet : <http://www.me-france.fr>

## Table des matières

<b>1</b>	<b>Pour votre sécurité</b>	<b>6</b>
1.1	Consignes de sécurité fondamentales	6
1.2	Utilisation conforme à la réglementation	6
1.3	Structure et signification des avertissements	6
1.4	Demandes aux utilisateurs	6
<b>2</b>	<b>Procédures d'utilisation</b>	<b>8</b>
2.1	Si vous utilisez seulement le guidage en parallèle	8
2.2	Si vous utilisez SECTION-Control	9
2.3	Si vous utilisez l'exécution de la mission ISOBUS-TC	9
<b>3</b>	<b>À propos de ce mode d'emploi</b>	<b>11</b>
3.1	Domaine de validité	11
3.2	Groupe cible de ce manuel d'utilisation	11
3.3	Montage et instructions de manipulation	11
3.4	Structure des références	11
<b>4</b>	<b>Description du produit</b>	<b>12</b>
4.1	Description de la performance	12
4.1.1	TRACK-Leader	12
4.1.2	SECTION-Control	12
4.1.3	TRACK-Leader TOP	13
4.1.4	VARIABLE RATE-Control	13
4.2	Utiliser les licences d'essai	13
4.3	Structure du masque de démarrage	14
4.4	Informations dans le masque de travail	15
4.5	Éléments de commande dans le masque de travail	17
<b>5</b>	<b>Principes de base de l'utilisation</b>	<b>20</b>
5.1	Première mise en service	20
5.2	Démarrer le guidage	20
5.2.1	Sans une commande ISO-XML	20
5.2.2	Avec une mission ISO-XML	22
5.3	Préparer le guidage	22
5.4	Calibrer le DGPS	23
5.4.1	Pourquoi avez-vous besoin du point de référence ?	24
5.4.2	Déterminer le point de référence	25
5.4.3	Calibrage signal GPS	26
5.5	Vérifier la qualité du signal GPS	28
5.6	Limite de champ	28
5.6.1	Acquisition de la limite de champ en parcourant le contour du champ	29
5.6.2	Importation de la limite de champ	31
5.6.3	Effacer la limite de champ	31

5.7	Modifier la présentation de la fenêtre de travail	31
5.8	Saisir les données	32
5.9	Fonctionnement avec les autres applications	33
5.9.1	Fonctionnement avec l'application ISOBUS-TC	33
5.9.2	Fonctionnement avec le calculateur	33
5.9.3	En combinaison avec TRACK-Guide Desktop	33
<b>6</b>	<b>Guidage en parallèle avec TRACK-Leader</b>	<b>35</b>
6.1	Utilisation des traces pilotes pour le guidage en parallèle	35
6.1.1	Traces pilotes droites	35
6.1.2	Traces pilotes sous forme de courbe	36
6.1.3	Traces pilotes au compas	36
6.1.4	Plusieurs traces pilotes	36
6.1.5	Traces pilotes sous forme de cercle	37
6.1.6	Traces pilotes adaptatives	37
6.1.7	Suppression des traces pilotes	38
6.1.8	Déplacement des traces pilotes	38
6.1.9	Sélectionnez le mode de guidage	38
6.2	Utiliser l'écran Lightbar	40
6.2.1	Écran Lightbar en mode graphique	41
6.2.2	Écran Lightbar en mode texte	41
6.3	Utiliser SECTION-View	42
6.4	Enregistrement de la sauvegarde des déplacements	42
6.5	Modifier les fourrières	43
6.6	Détecter les obstacles	46
6.6.1	Effacement du marquage des obstacles	47
<b>7</b>	<b>Coupure des tronçons avec SECTION-Control</b>	<b>48</b>
7.1	Activer SECTION-Control	48
7.2	Changer le mode de travail de SECTION-Control	48
7.3	Utiliser des machines avec plusieurs largeurs de travail	48
<b>8</b>	<b>Travail avec les cartes d'application</b>	<b>50</b>
8.1	Carte d'application depuis une mission ISO-XML	50
8.2	Traitement des cartes d'application shp avec VARIABLE RATE-Control	51
8.2.1	Opérations de base	51
8.2.2	Créer la carte d'application	51
8.2.3	Copier la carte d'application sur la clé USB	51
8.2.4	Importer la carte d'application	51
8.2.5	Format de la carte d'application	52
	Créer le nouveau format de la carte d'application	52
	Sélectionner le format disponible de la carte d'application	53
	Supprimer les formats des cartes d'application	53
8.2.6	Adapter la carte d'application aux besoins actuels	54
<b>9</b>	<b>Guidage automatique</b>	<b>55</b>
9.1	Consignes de sécurité fondamentales	55

9.2	Direction automatique TRACK-Leader TOP	55
9.2.1	Tâches du conducteur	56
9.2.2	Activation et désactivation du système de guidage automatique	56
9.2.3	Déplacement des traces pilotes	57
9.2.4	Faire demi-tour	58
<b>10</b>	<b>Mémoire</b>	<b>59</b>
10.1	Masque « Mémoire »	59
10.2	Données de champ au format ngstore	60
10.2.1	Mémoriser les données de champ	60
10.2.2	Charger les données des champs	61
10.3	Données de champ au format shp (Shape)	61
10.3.1	Conversion des données de champ au format shp	61
10.3.2	Importation des limites de champ et des points d'obstacle au format shp	62
10.4	Réorganiser les données	63
10.5	Voir les déplacements documentés	63
10.6	Effacer les champs de la clé USB	64
10.7	Effacer les déplacements	64
10.8	Échange de données entre un terminal à touche et un terminal tactile	65
10.9	Éliminer des données des champs	65
<b>11</b>	<b>Configuration</b>	<b>67</b>
11.1	Configuration des réglages « Général »	68
11.2	Configuration de TRACK-Leader	70
11.3	Configurer SECTION-Control	72
11.3.1	Calibrage inertie lors de la marche et inertie lors de l'arrêt	78
	Les phases du calibrage	78
	Préparation du calibrage	79
	Premier passage	79
	Deuxième passage	80
	Marquer les limites de l'épandage - pour l'inertie lors de l'arrêt	81
	Marquer les limites de l'épandage - pour l'inertie lors de la marche	81
	Calcul de la valeur de correction	82
	Modifier paramètre Inertie	83
11.4	Configurer TRACK-Leader TOP	84
11.5	Profil de la machine	85
11.5.1	Créer un nouveau profil de la machine	85
11.5.2	Sélectionner le profil de la machine disponible	86
11.5.3	Les paramètres des machines	86
<b>12</b>	<b>Procédure dans le cas des messages d'erreur</b>	<b>92</b>
<b>13</b>	<b>Notes</b>	<b>95</b>

# 1 Pour votre sécurité

## 1.1 Consignes de sécurité fondamentales



Veillez lire attentivement les consignes de sécurité ci-après avant la première mise en service du produit.

- Lisez la notice d'utilisation de l'appareil agricole que vous commanderez à l'aide de l'application.

## 1.2 Utilisation conforme à la réglementation

Le logiciel ne doit être utilisé qu'avec des appareils et machines agricoles. Le logiciel ne doit être utilisé qu'en dehors des rues publiques, pendant le travail de terrain.

## 1.3 Structure et signification des avertissements

Tous les avertissements que vous trouvez dans la présente notice d'utilisation sont construits selon le modèle suivant :

	 <b>AVERTISSEMENT</b>
	<p>Cette consigne signale des dangers à risque moyen, qui peuvent entraîner la mort ou de graves blessures, s'ils ne sont pas évités.</p>

	 <b>ATTENTION</b>
	<p>Cette consigne marque des dangers à risque moyen, qui peuvent entraîner des blessures légères et moyennes ou des dommages matériels, s'ils ne sont pas évités.</p>

### INDICATION

Cette consigne signale des actions qui peuvent mener à des dysfonctionnements si la réalisation est incorrecte.

Lors de ces actions, vous devez être précis et attentif pour obtenir des résultats de travail optimaux.

Certaines actions doivent être effectuées en plusieurs phases. S'il existe un risque dans une de ces phases, une indication de sécurité apparaît directement dans l'instruction de la manipulation.

Les indications de sécurité apparaissent toujours directement avant la phase de manipulation risquée et se distinguent par l'écriture en gras et par une consigne.

#### Exemple

1. **INDICATION!** Ceci est une indication. Elle vous avertit de l'existence d'un risque dans la phase suivante de l'action.
2. Phase risquée de l'action.

## 1.4 Demandes aux utilisateurs

- Apprendre à utiliser le terminal de façon réglementaire. Personne ne doit utiliser le terminal avant d'avoir lu la présente notice d'utilisation.

- Lire et respecter attentivement toutes les indications de sécurité et tous les avertissements de la présente notice d'utilisation et des notices des machines et appareils raccordés.

## 2 Procédures d'utilisation

Ce chapitre vous propose une vue générale des procédures vous permettant de travailler au champ à l'aide de l'application TRACK-Leader. Vous y découvrirez les étapes devant être exécutées l'une après l'autre et les chapitres les expliquant en détail.

Avant de commencer, vous devez configurer le logiciel. La configuration est décrite au chapitre Configuration [→ 67] de ce document, de même que dans le manuel d'utilisation du terminal : Si vous utilisez le terminal pour la première fois, veuillez d'abord le configurer, ainsi que l'application TRACK-Leader. Revenez ensuite à ce chapitre.

Les scénarios d'utilisation suivants sont possibles :

1. TRACK-Leader en guidage parallèle simple. Par exemple : TRACK-Guide sans applications supplémentaires.
2. TRACK-Leader en guidage parallèle avec commande des tronçons. Par exemple : COMFORT-Terminal avec SECTION-Control
3. TRACK-Leader en guidage parallèle avec régulation de la dose appliquée basée sur une carte d'application shp.
4. Exécution de missions au format ISO XML.

### 2.1

#### Si vous utilisez seulement le guidage en parallèle

Ce chapitre vous servira si vous disposez d'un système simple sans calculateur ISOBUS. Par exemple, le terminal TRACK-Guide II sans applications supplémentaires. Vous pouvez même vous servir d'autres terminaux après cette séquence, à condition de ne raccorder aucun calculateur ISOBUS et que l'application ISOBUS-TC reste désactivée.

1. Accédez au champ.
2. Si vous avez déjà traité ce champ précédemment, chargez ses données [→ 61]. Si vous souhaitez traiter un nouveau champ, vous devez vous assurer qu'aucune autre donnée ne soit chargée. Dans ce cas, vous devez refuser [→ 65] l'enregistrement ouvert.
3. Si vous disposez d'une carte d'application, [→ 51] vous pouvez l'importer maintenant.
4. Dans le masque « Réglages » | « Général » [→ 68], **désactivez** le paramètre « SECTION-Control ».
5. Dans le masque « Réglages » | « Profil machine » [→ 86], choisissez le profil correspondant à la combinaison de machines en cours. Autrement, créez un nouveau profil machine.
6. Préparez un nouveau guidage [→ 22].
7. Démarrez un nouveau guidage [→ 20].
8. Si vous utilisez un Récepteur GPS qui fonctionne sur EGNOS ou WAAS, définissez le point de référence [→ 25].
9. Démarrez l'enregistrement. [→ 42]
10. Définissez la première ligne AB [→ 35].
11. Saisissez la limite de champ (en option).
12. Traitez le champ par traversées parallèles. Pour ce faire, utilisez la Barre de guidage [→ 40].
13. Si vous vous approchez d'un obstacle, vous pouvez en sélectionner la position [→ 46].

14. Une fois le travail terminé, enregistrez les données [→ 60] ou exportez-les pour les traiter ultérieurement dans un programme GIS [→ 61].

## 2.2

### Si vous utilisez SECTION-Control

Ce chapitre vous servira si vous possédez une machine avec calculateur ISOBUS et souhaitez que SECTION-Control en commande les troncçons.

1. Accédez au champ.
2. Si vous avez déjà traité ce champ précédemment, chargez ses données [→ 61]. Si vous souhaitez traiter un nouveau champ, vous devez vous assurer qu'aucune autre donnée ne soit chargée. Dans ce cas, vous devez refuser [→ 65] l'enregistrement ouvert.
3. Si vous disposez d'une carte d'application, [→ 51] vous pouvez l'importer maintenant.
4. Dans le masque « Réglages » | « Général » [→ 68], **activez** le paramètre « SECTION-Control ».
5. Préparez un nouveau guidage [→ 22].
6. Démarrez un nouveau guidage [→ 20].
7. Si vous utilisez un Récepteur GPS qui fonctionne sur EGNOS ou WAAS, définissez le point de référence [→ 25].
8. Démarrez l'enregistrement. [→ 42]
9. Définissez la première ligne AB [→ 35].
10. Saisissez la limite de champ (en option).
11. Sélectionnez la fourrière [→ 43] (en option).
12. Traitez le champ par traversées parallèles. Pour ce faire, utilisez la Barre de guidage [→ 40].
13. Si vous vous approchez d'un obstacle, vous pouvez en sélectionner la position [→ 46].
14. Une fois le travail terminé, enregistrez les données [→ 60] ou exportez-les pour les traiter ultérieurement dans un programme GIS [→ 61].

## 2.3

### Si vous utilisez l'exécution de la mission ISOBUS-TC

Si vous planifiez vos missions ISO-XML à l'aide d'un logiciel de gestion parcellaire (FMIS) sur un PC et souhaitez ensuite travailler avec le terminal, vous devez utiliser pour cela l'application ISOBUS-TC.

Dans ce cas, vous ne devez enregistrer aucune donnée dans l'application TRACK-Leader. Toutes les informations qui apparaissent pendant le travail sont directement transmises à l'ISOBUS-TC et sont enregistrées dans le fichier avec la mission.

La principale différence par rapport à l'utilisation normale réside dans le démarrage et la fermeture d'un guidage mais aussi dans le lieu de stockage des données. Les autres fonctions s'utilisent comme décrit dans le présent mode d'emploi.

1. Ouvrez l'application TRACK-Leader.
2. Si vous utilisez une machine avec calculateur ISOBUS, activez le paramètre « SECTION-Control » du masque « Réglages » | « Général » [→ 68]. Sinon, désactivez ce paramètre.
3. Ouvrez l'application ISOBUS-TC.
4. Démarrez une mission. Suivez en ce faisant le mode d'emploi d'ISOBUS-TC.

5. Une fois la mission démarrée, ouvrez l'application TRACK-Leader.
6. Si vous utilisez un Récepteur GPS qui fonctionne sur EGNOS ou WAAS, définissez le point de référence [→ 25].
7. Si vous n'utilisez pas SECTION-Control, démarrez l'enregistrement [→ 42].
8. Si vous utilisez SECTION-Control, activez le mode automatique [→ 48] de SECTION-Control ou commandez la machine manuellement.
9. Définissez la première ligne AB [→ 35].
10. Saisissez la limite de champ (en option).
11. Traitez le champ par traversées parallèles. Pour ce faire, utilisez la Barre de guidage [→ 40].
12. Si vous vous approchez d'un obstacle, vous pouvez en sélectionner la position [→ 46].
13. Une fois le travail terminé, terminez la mission dans l'application ISOBUS-TC.

## 3 À propos de ce mode d'emploi

### 3.1 Domaine de validité

Cette manuel d'utilisation est valable pour tous les modules de l'application TRACK-Leader de Müller-Elektronik.

La version du logiciel à laquelle s'applique cette manuel d'utilisation figure dans les mentions légales.

### 3.2 Groupe cible de ce manuel d'utilisation

Cette manuel d'utilisation s'adresse à l'opérateur du logiciel TRACK-Leader et de ses modules complémentaires.

### 3.3 Montage et instructions de manipulation

Les instructions de manipulation expliquent étape après étape comment exécuter certains travaux en utilisant ce produit.

Dans cette notice d'utilisation nous avons utilisé les symboles suivants pour marquer les instructions d'utilisation :

Type de représentation	Signification
1. 2.	Opérations que vous devez effectuer l'une après l'autre.
⇒	Résultat de l'opération. Cela indique ce qu'il se passe si vous réalisez l'opération.
⇒	Résultat d'une instruction de manipulation. Cela se passe si vous avez suivi toutes les étapes.
☑	Conditions préalables. Si des conditions préalables sont listées, elles doivent être remplies avant d'exécuter l'opération.

### 3.4 Structure des références

Si la présente notice contient des références, elles sont représentées de la manière suivante :

Exemple d'une référence : [→ 11]

Vous reconnaissez une référence par des crochets et par une flèche. Le numéro après la flèche vous indique à quelle page commence le chapitre où vous pouvez en lire davantage.

## 4 Description du produit

TRACK-Leader est un système moderne qui aide le conducteur d'un véhicule agricole à conduire sur le champ dans des traces exactement parallèles.

Le système est conçu de façon modulaire et peut être élargi par l'utilisateur à d'autres fonctions.

### 4.1 Description de la performance

Les fonctions disponibles du logiciel dépendent des modules que vous avez activés avec une licence.

Il existe deux types de modules :

- Module de base : condition préalable pour les modules complémentaires.
  - TRACK-Leader
- Modules complémentaires : peuvent être groupés arbitrairement.
  - SECTION-Control
  - TRACK-Leader TOP
  - VARIABLE RATE-Control

#### 4.1.1 TRACK-Leader

Type de module : module de base. C'est la condition préalable pour tous les autres modules.

##### Conditions préalables

Pour utiliser ce module, vous devez remplir les conditions préalables suivantes :

- Le plugin « TRACK-Leader » doit être activé.
- La licence « TRACK-Leader » doit être activée.

Pour savoir comment activer les plugins et les licences, veuillez lire la notice d'installation et d'utilisation du terminal.

##### Fonctions

Vous obtenez les fonctions suivantes après l'activation :

- Affichage des traces pilotes parallèles.
- Affichage des traces pilotes parallèles dans la fourrière.
- Détection des obstacles qui se trouvent sur le champ.
- Avertissement contre les obstacles détectés.
- Avertissement avant d'atteindre la limite de champ.
- Mémorisation des résultats du travail en deux formats.
- Section-View : affichage des tronçons à activer ou désactiver manuellement par le conducteur pour travailler sans chevauchements.

#### 4.1.2 SECTION-Control

Type de module : Module complémentaire.

Avec SECTION-Control, vous pouvez affecter à un calculateur raccordé la partie de l'appareil agricole qu'il doit désactiver pour travailler sans chevauchements. Par exemple, pour un pulvérisateur, cela pourrait être les tronçons.

##### Conditions préalables

Pour utiliser ce module, vous devez remplir les conditions préalables suivantes :

- Le plugin « TRACK-Leader » doit être activé.
- La licence « TRACK-Leader » doit être activée.

- La licence « SECTION-Control » doit être activée.
- Le terminal doit être raccordé à un calculateur ISOBUS qui est supporté par SECTION-Control ou à la SC-Box de Müller-Elektronik.
- Le calculateur ISOBUS doit être configuré.

**Fonctions**

Vous obtenez les fonctions suivantes après l'activation :

- Commande des tronçons activée par GPS.

**4.1.3**

**TRACK-Leader TOP**

Type de module : Module complémentaire.

Avec TRACK-Leader TOP, vous pouvez spécifier à un calculateur de guidage automatique de l'entreprise Reichardt la façon dont il doit diriger le véhicule afin qu'il suive les traces pilotes aménagées par TRACK-Leader.

**Conditions préalables**

Pour utiliser ce module, vous devez remplir les conditions préalables suivantes :

- Le plugin « TRACK-Leader » doit être activé.
- La licence « TRACK-Leader » doit être activée.
- La licence « TRACK-Leader TOP » doit être activée.
- Un calculateur de guidage automatique doit être monté, installé et configuré sur le tracteur.
  - TRACK-Leader TOP fonctionne uniquement avec des calculateurs de guidage automatique de l'entreprise Reichardt : Steering ECU PSR, à partir de la version du logiciel 02-148.
- L'assistance pour TRACK-Leader TOP doit être activée sur le calculateur de guidage automatique.

**Fonctions**

Vous obtenez les fonctions suivantes après l'activation :

- Direction automatique du véhicule le long des traces pilotes aménagées.

**4.1.4**

**VARIABLE RATE-Control**

Type de module : Module complémentaire.

**Conditions préalables**

Pour utiliser ce module, vous devez remplir les conditions préalables suivantes :

- Le plugin « TRACK-Leader » doit être activé.
- La licence « VARIABLE RATE-Control » doit être activée.
- Le calculateur ISOBUS doit être compatible avec cette fonction. Cela ne fonctionne qu'avec les calculateurs de pulvérisateur de la société Müller-Elektronik.

**Fonctions**

Avec « VARIABLE RATE-Control », vous pouvez :

- importer des cartes d'application au format shp. [→ 51] Cela ne vous permet d'utiliser qu'une seule carte d'application simultanément.
- Transmission des consignes de la carte d'application à un calculateur.

**4.2**

**Utiliser les licences d'essai**

À la livraison, tous les modules non activés sont pourvus d'une licence d'évaluation de 50 heures.

Vous pouvez donc tester chaque module pendant 50 heures. Le décompte commence avec l'activation du module.

Une fois les 50 heures écoulées, toutes les fonctions dont la licence d'évaluation est écoulée sont désactivés.

**Procédure**

Pour vérifier le temps que vous pouvez utiliser une licence d'essai :

1. Appelez la fenêtre de démarrage de TRACK-Leader.
2. Appuyez sur le bouton "Informations" :



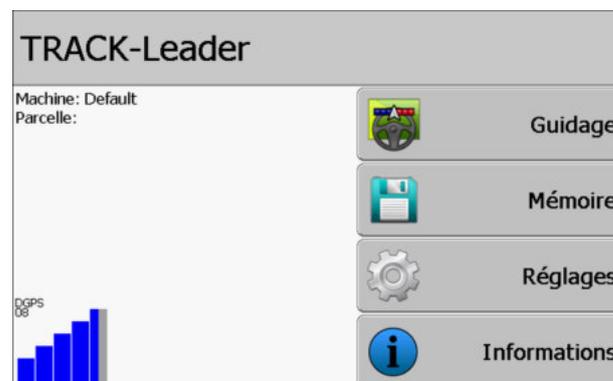
⇒ La fenêtre "Info" apparaît.

3. Dans le tableau, vous pouvez voir le nombre d'heures pendant lesquelles vous pouvez encore utiliser une licence d'essai.

## 4.3

### Structure du masque de démarrage

Le masque de démarrage apparaît quand vous ouvrez l'application TRACK-Leader sans qu'un guidage ait démarré.



Masque de démarrage de TRACK-Leader

Dans la fenêtre de démarrage vous avez la possibilité de :

- passer aux autres fenêtres.
- lire le statut du signal GPS.
- Voir le profil de machine activé
- Voir le nom du champ actuellement traité

#### Éléments de commande

Symbole de fonction	Fonction
	Ouvre le masque de préparation. Là, vous pouvez : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Commencer ou continuer le guidage [→ 20]</li> <li>▪ Sélectionner le mode de guidage [→ 38]</li> </ul>
	Apparaît à la place de la touche de fonction « Guidage » si un guidage n'est pas possible avec SECTION-Control.  Quand vous appuyez sur cette touche, un message en indiquant la cause est affiché.  Causes possibles : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ SECTION-Control est activé [→ 68], mais aucun calculateur ISOBUS n'est raccordé.</li> <li>▪ La licence d'évaluation est échue.</li> <li>▪ Vous travaillez sans mission ISO-XML mais dans l'application ISOBUS-TC, le paramètre « Travailler avec ISO-XML ? » est activé. Veuillez lire la suite au chapitre : Fonctionnement avec l'application ISOBUS-TC [→ 33]</li> <li>▪ Vous travaillez avec des missions ISO-XML et n'avez pas</li> </ul>

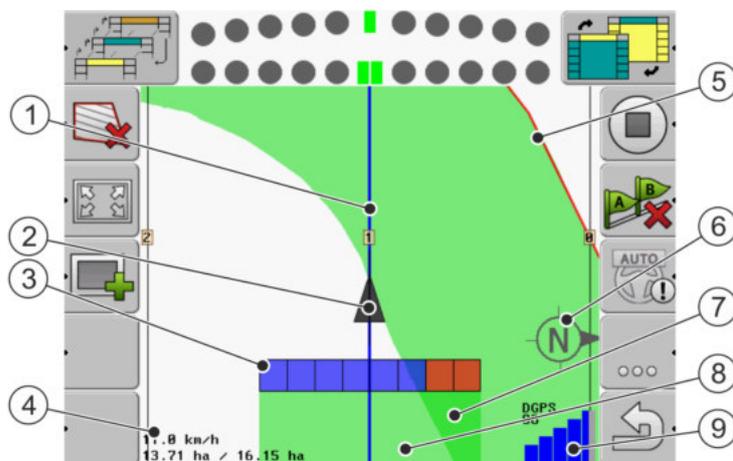
Symbole de fonction	Fonction
	<p>commencé de mission.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Vous avez raccordé le terminal à un nouveau calculateur ISOBUS sans redémarrer le terminal.</li> <li>La disposition des appareils de l'application ISOBUS-TC est incomplète.</li> </ul>
 <b>Mémoire</b>	Ouvre le masque « Mémoire ».
 <b>Réglages</b>	Ouvre le masque « Réglages ».
 <b>Informations</b>	Ouvre le masque « Info ».

## 4.4

### Informations dans le masque de travail

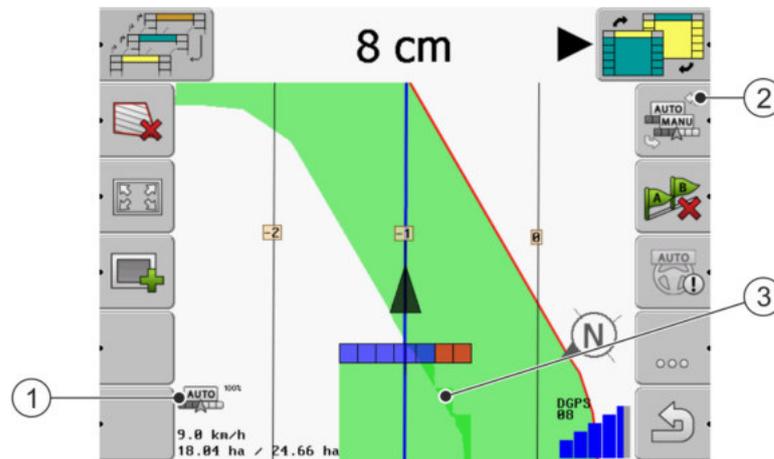
Dès que vous démarrez le guidage, le masque de travail s'affiche. A partir d'ici, vous pouvez effectuer toutes les autres tâches dont vous avez besoin pendant le travail sur le champ.

Les informations qui s'affichent dans le masque de travail se distinguent selon que le paramètre SECTION-Control [→ 68] est réglé sur « oui » ou « non ».



Masque de travail si SECTION-Control est désactivé

①	Traces pilotes	⑤	Limite de champ
②	Position du récepteur GPS	⑥	Compas
③	Barre de travail	⑦	Double les surfaces déplacées et traitées
④	Compteur et informations d'état	⑧	Surfaces déplacées et traitées
		⑨	État de la connexion GPS



Modifications dans le masque de travail si SECTION-Control est activé

①	Compteur et informations d'état	③	La couleur sombre montre seulement les surfaces ayant été traitées deux fois.
②	Le symbole de fonction pour changer le mode de travail		

### Traces pilotes

Les traces pilotes sont des lignes qui vous aident à conduire de façon parallèle.

Il existe trois types de traces pilotes :

- La ligne AB - C'est la première trace pilote. A l'écran, elle est toujours marquée par les lettres A et B.
- La trace pilote activée - C'est la trace pilote que le véhicule suit à présent. Elle est marquée en bleu.
- Les traces pilotes non activées - Traces pilotes qui ne sont pas activées.

### Position du récepteur GPS

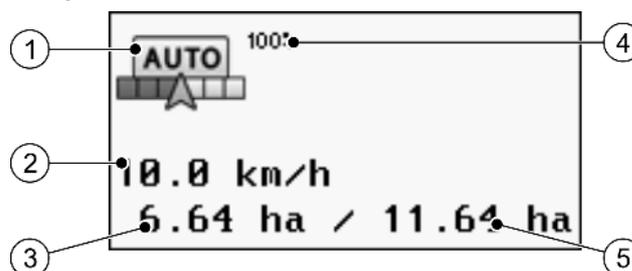
Le centre de la flèche grise au-dessus des barres de travail correspond à la position du récepteur GPS.

### Barre de travail

La barre de travail symbolise l'appareil agricole. Elle se compose de plusieurs carrés. Chaque carré correspond à un tronçon. La couleur des carrés peut changer pendant le travail.

Voir également : Utiliser SECTION-View [→ 42]

### Compteur et informations sur le statut



Informations dans la zone du compteur

①	Mode de travail de SECTION-Control	④	Réglage du degré de chevauchement
②	Vitesse actuelle La vitesse est déterminée par la position GPS et peut être différente de la vitesse du calculateur.	⑤	Surface totale du champ dans la limite de champ. Seulement quand vous avez entré la limite de champ.
③	Compteur de surface - Surface restant à traiter si vous avez entré la limite de champ. - Surface déjà traitée si vous n'avez entré aucune limite de champ.		

### Limite de champ

La limite de champ [→ 28] fournit la géométrie exacte du champ au logiciel, elle sert de base pour les calculs de la surface totale du champ.

### Surfaces déplacées et traitées

Les zones situées derrière le symbole de la machine sont marquées en vert. La couleur verte peut avoir la signification suivante selon la configuration :

- Surfaces déplacées  
Si vous utilisez uniquement TRACK-Leader, la surface déplacée est marquée. Elle est marquée indépendamment du fait que la machine ait traité ou non la surface lors du déplacement.
- Surfaces traitées  
Si vous utilisez SECTION-Control, les surfaces traitées sont marquées. Par contre, les surfaces que la machine a déplacées mais qui n'ont pas été traitées ne sont pas marquées.

Si vous souhaitez que le logiciel marque uniquement les surfaces traitées en vert, vous devez procéder comme suit :

- Activer SECTION-Control

ou

- Installer et activer le capteur de position de travail  
Le capteur de position de travail détecte qu'un appareil agricole est en position de travail et transmet cette information au terminal.

### État de la connexion GPS

Indique le statut de la connexion DGPS.

Voir également : Vérifier la qualité du signal DGPS [→ 28]

## 4.5

### Éléments de commande dans le masque de travail

Dans ce chapitre vous trouverez la liste de la plupart des icônes de fonction utilisées dans les masques de travail de l'application ainsi que les fonctions correspondantes.

## Icônes de fonction de l'écran de guidage

### Première page

Icône de fonction	Fonction / Chapitre de description	
	Limite de champ [→ 28]- Marquage de la limite de champ Sur l'écran de guidage, une ligne rouge s'affiche autour du champ. C'est la limite de champ.	
	Suppression de la limite de champ [→ 31]	
	Modification de la présentation du masque de travail [→ 31]	La totalité du champ est affichée.
		L'environnement de l'engin est affiché.
	Traitement des fourrières [→ 43]	L'icône est désactivée lorsqu'il manque une limite de champ.
		Appelle un menu dans lequel vous pouvez définir la fourrière.
	Choix de la largeur de travail [→ 48] Ne s'affiche que si l'appareil connecté dispose de plus d'une largeur de travail. Par exemple dans le cas d'un pulvérisateur à deux rampes ou d'un semoir équipé d'une distribution d'engrais liquide et d'une autre pour les semences.	
	Afficher l'ensemble des traces pilotes suivant [→ 39] Ne s'affiche que pour les modes de guidage « Multi A-B » et « Multi lissé contour ».	
	Les icônes de fonction n'apparaissent que lorsque SECTION-Control est désactivé et que vous n'avez pas de capteur de position de travail.	Enregistrement de la sauvegarde des déplacements [→ 42]
		Interruption du marquage de la surface travaillée
	Changement du mode de travail de SECTION-Control [→ 48] SECTION-Control change le mode de travail.	
	Définir la ligne AB [→ 35] L'apparence exacte des drapeaux dépend du mode de guidage activé.	
	Suppression des traces pilotes [→ 38] Appuyez sur la touche de fonction pendant trois secondes.	

Icône de fonction	Fonction / Chapitre de description
	Les traces pilotes sont effacées.
	Affiche la deuxième page avec les icônes de fonction.
	Quitte le masque de travail et termine le guidage.

**Deuxième page**

Icône de fonction	Fonction / Chapitre de description	
	Détecter les obstacles [→ 46] Le masque d'acquisition d'obstacles s'affiche.	
	Modifier la présentation de la fenêtre de travail [→ 31]	L'affichage 3D est activé
		L'affichage 2D est activé
	Les icônes de fonction permettant de définir le point de référence et le calibrage du signal GPS s'affichent : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Déterminer le point de référence [→ 25]</li> <li>▪ Calibrage signal GPS [→ 26]</li> </ul>	
	Déplacement des traces pilotes [→ 38] Les traces pilotes sont déplacées vers la position actuelle du véhicule.	
	Affiche la première page avec des icônes de fonction.	
	Quitte le masque de travail et termine le guidage.	

## 5 Principes de base de l'utilisation

### 5.1 Première mise en service

#### Procédure

1.  - Allumer le terminal.
2. Attendre jusqu'à ce que toutes les applications et tâches soient chargées.
3.  - Appeler l'application "Menu déroulant".
4. Sélectionner "TRACK-Leader".
  - ⇒ Le masque de démarrage apparaît :
  
  - ⇒ Vous avez démarré TRACK-Leader.
5. Lesen Sie jetzt, wie Sie TRACK-Leader konfigurieren. [→ 67]

### 5.2 Démarrer le guidage

Il y a deux façons de démarrer un guidage :

- À partir de l'application TRACK-Leader, si vous travaillez sans mission ISO-XML.
- À partir de l'application ISOBUS-TC, si vous travaillez avec des missions ISO-XML.

#### Problèmes possibles

Si vous ne pouvez pas démarrer le guidage parce que le symbole grisé apparaît dans le masque de

démarrage  cela peut avoir les causes suivantes :

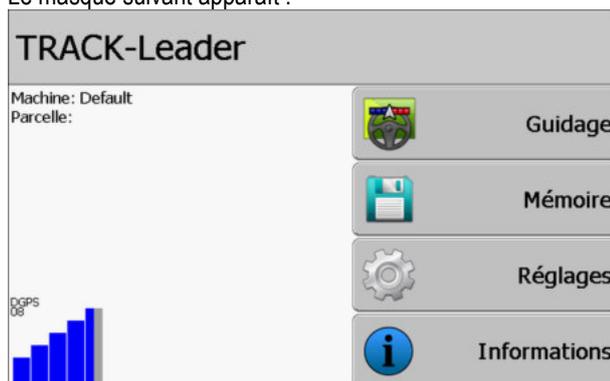
- SECTION-Control est activé, mais aucun calculateur ISOBUS n'est raccordé.
- Vous travaillez sans commandes ISO-XML mais dans l'application ISOBUS-TC, le paramètre « Travailler avec ISO-XML ? » est réglé sur « oui ».
- Vous travaillez avec des missions ISO-XML et n'avez pas démarré de mission.
- Vous avez raccordé le terminal à un nouveau calculateur ISOBUS sans redémarrer le terminal. (Message d'erreur : Disposition des appareils pas activée.)

#### 5.2.1 Sans une commande ISO-XML

#### Procédure

- Vous avez configuré le paramètre « SECTION-Control ». [→ 68]
  - Si vous travaillez sur un calculateur ISOBUS, ce dernier doit être connecté à l'ISOBUS.
  - Si vous travaillez sans calculateur ISOBUS, vous devez attribuer à la machine un profil machine correspondant [→ 86].
  - Dans l'application ISOBUS-TC, vous avez réglé le paramètre « Travailler avec ISO-XML ? » sur « Non ».
1. Ouvrez l'application TRACK-Leader.

⇒ Le masque suivant apparaît :



⇒ Lorsque le texte « ... » s'affiche au lieu de « Guidage », c'est que vous n'avez pas rempli une des exigences.



2. - Appuyer.

⇒ Le masque « Mémoire » apparaît.

3. Maintenant, vous devez décider si vous souhaitez traiter un champ pour la première fois ou travailler sur un champ dont vous avez déjà enregistré la limite.

4. Si vous souhaitez traiter un nouveau champ, vous devez vous assurer qu'aucun enregistrement



plus ancien ne se trouve en mémoire. Appuyez sur pour refuser l'enregistrement ouvert.

⇒ Dans le masque, aucun champ ne s'affiche.

5. Si vous souhaitez traiter un champ dont vous avez déjà enregistré les données, appuyez sur le



bouton et chargez les données de champ à partir de la clé USB.

⇒ Dans le masque, le champ que vous avez chargé apparaît.



6. - Quittez le masque « Mémoire ».

⇒ Le masque de démarrage de l'application s'affiche.

7. Passez au masque de préparation :



8. - Démarrez un nouveau guidage, ou :

9. - Poursuivez le guidage chargé.

⇒ Le masque de travail apparaît. Il contient seulement le symbole du véhicule ou en plus également, les limites de champ et les déplacements chargés, selon ce que vous avez fait dans le masque « Mémoire ».

⇒ Si au centre de l'écran, le symbole  apparaît, il n'y a alors aucune connexion au récepteur GPS et vous ne pouvez pas continuer à travailler. Raccordez un récepteur GPS et configurez-le.

10. Pour connaître quelles informations apparaissent dans le masque de travail, lisez ce chapitre : Informations dans le masque de travail [→ 15]

11. Pour connaître ce que vous devriez faire ensuite, lisez ce chapitre : Procédures d'utilisation [→ 8]

## 5.2.2

### Avec une mission ISO-XML

Utilisez cette méthode si vous utilisez l'application « ISOBUS-TC ».

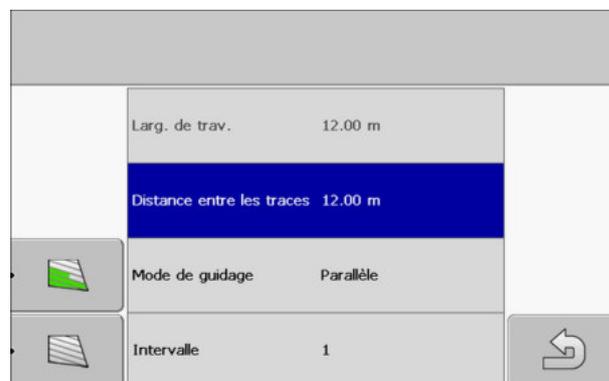
#### Procédure

- Si vous travaillez sur un calculateur ISOBUS, ce dernier doit être connecté à l'ISOBUS.
  - Si vous travaillez sans calculateur ISOBUS, vous devez attribuer à la machine un profil machine correspondant [→ 86]. En outre, vous pouvez configurer la largeur de travail de l'appareil dans l'application « Tractor-ECU ». Voir : Notice d'utilisation du terminal.
  - Vous avez configuré le paramètre « SECTION-Control ». [→ 68]
  - Dans l'application ISOBUS-TC, vous avez réglé le paramètre « Travailler avec ISO-XML ? » sur « Oui ».
1. Lancez une mission dans l'application « ISOBUS-TC ». Lisez le mode d'emploi ISOBUS-TC en ce faisant.
  2. Ouvrez l'application TRACK-Leader.
    - ⇒ Le masque de travail avec toutes les données de la commande ISO-XML s'affiche.
    - ⇒ Si le masque de travail ne s'affiche pas, alors vous n'avez pas rempli certaines des exigences.
    - ⇒ Si au centre de l'écran, le symbole  apparaît, il n'y a alors aucune connexion au récepteur GPS et vous ne pouvez pas continuer à travailler. Raccordez un récepteur GPS et configurez-le.
  3. Pour connaître quelles informations apparaissent dans le masque de travail, lisez ce chapitre : Informations dans le masque de travail [→ 15]
  4. Pour connaître ce que vous devriez faire ensuite, lisez ce chapitre : Procédures d'utilisation [→ 8]

## 5.3

### Préparer le guidage

Si vous appuyez sur la touche « Guidage » dans le masque de démarrage, le masque dit de préparation apparaît. Ici, vous devez régler quelques paramètres



Masque de préparation

### Éléments de commande

Symbole de fonction	Signification
	Démarre un nouveau guidage. Les déplacements sont supprimés.
	Poursuit le travail sur le champ qui apparaît dans le masque « Mémoire ». Les déplacements ne sont pas supprimés.

### Paramètres

Paramètres	Explication
Larg. de trav.	Est automatiquement repris du calculateur ISOBUS connecté ou d'un profil machine.
Distance entre les traces	Distance entre les traces pilotes.
Mode de guidage	Voir : Sélectionner le mode de guidage [→ 38]
Intervalle	Avec ce paramètre, vous pouvez régler dans quel intervalle les traces pilotes sont affichées en gras. Il est ainsi plus simple pour vous de vous déplacer sur une voie sur deux ou trois.
Portée d'épandage	Apparaît seulement pour les distributeurs d'engrais. Voir : Les paramètres des machines [→ 89]
Longueur de travail	Apparaît seulement pour les distributeurs d'engrais. Voir : Les paramètres des machines [→ 89]

## 5.4

### Calibrer le DGPS

DGPS signifie « Système de positionnement global avec signal différentiel ».

C'est un système qui sert à déterminer la position de votre véhicule.

#### Quand faut-il calibrer ?

Le choix de la calibration du signal et du moment où il doit être effectué dépend du signal utilisé :

- Si vous utilisez le GPS sans un signal de correction, vous devez le calibrer avant tout commencement du travail.  
Plus vous faites la calibration de manière précise, plus votre système sera précis. À l'inverse, moins la calibration GPS est précise, moins le système pourra déterminer de manière exacte la position du véhicule.
- Si vous utilisez un signal de correction RTK, vous ne devez pas placer le point de référence ni calibrer le signal GPS. La position du tracteur est corrigée en continu par la station par un signal de correction.

#### Description du problème

Tout au long de la journée, la terre tourne et les satellites changent de position dans le ciel. Ainsi, la position calculée d'un point se décale. Suite à ce décalage, sa position n'est plus à jour après un certain moment.

Ce phénomène est appelé dérive et peut être réduit.

Ceci a comme conséquence pour vous que toutes les limites de champ et traces pilotes que vous avez créées dans la journée, se trouvent un peu décalées après quelques heures.

#### Résolution du problème

Il existe les possibilités suivantes pour compenser la dérive :

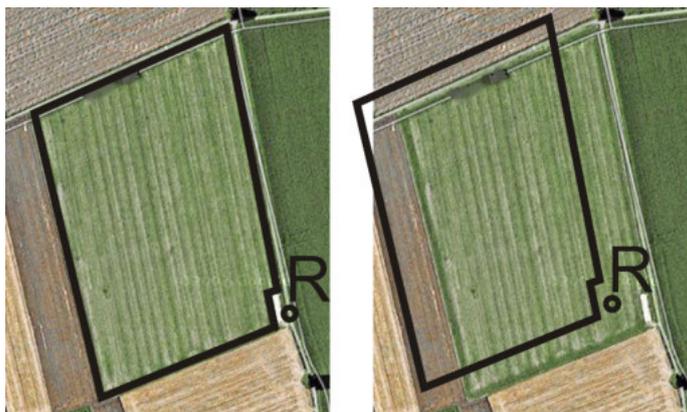
- Par la mise en œuvre des systèmes RTK.
- Par le point de référence - En générant le point de référence et le calibrage du signal GPS avant chaque début de travail. Possibilité gratuite pour les agriculteurs travaillant avec EGNOS, WAAS ou d'autres signaux DGPS dont la précision est d'environ +/- 30 cm...
- À court terme en décalant la trace pilote.
- Par l'utilisation d'un signal correcteur. Ceci est un service payant des fournisseurs d'accès GPS. Seulement en relation avec un récepteur GPS très précis. Le signal GPS est recalibré automatiquement et à intervalles réguliers.

#### 5.4.1

#### Pourquoi avez-vous besoin du point de référence ?

À l'aide du point de référence vous pouvez égaliser les coordonnées GPS réelles avec les coordonnées GPS mémorisées et compenser les éventuelles dérives (déplacements).

Un point fixe sur la terre est nécessaire pour la calibration du signal GPS. Le point dit de référence. Lors de la calibration du signal GPS, les coordonnées du point de référence sont comparées et synchronisées avec les coordonnées actuelles.



À gauche - champ avec signal GPS calibré; à droite - champ sans un signal GPS calibré

Si vous ne placez pas le point de référence et que vous ne calibrez pas le signal GPS à chaque fois avant de commencer de travailler, il se passe ce qui suit :

- Les coordonnées GPS mémorisées des limites de champ, des traces pilotes diffèrent des coordonnées réelles.
- Ainsi, vous ne pourrez pas travailler certaines parties du champ, celles-ci se trouvant alors à l'extérieur de la limite de champ d'après le GPS.

Pour atteindre une précision maximale :

1. Pour chaque champ, lors du premier traitement, placez un point de référence.
2. Avant de traiter un champ pour lequel vous avez déjà placé un point de référence, calibrez le signal GPS.
3. Si le champ est grand et que vous l'avez traité pendant de nombreuses heures, calibrez de temps en temps le signal GPS.

## 5.4.2

### Déterminer le point de référence

Les coordonnées du récepteur GPS sont décisives lors du placement du point de référence. Parce que vous ne souhaitez pas démonter le récepteur GPS à chaque fois, vous devez toujours mettre le véhicule au même endroit. Ainsi, le récepteur GPS est également au même endroit.

Lors du placement du point de référence, vous avez besoin d'un point fixe dont la position ne change pas au cours du temps. Par exemple un arbre, une borne ou une plaque d'égout.

Vous avez besoin de ce point pour placer le tracteur exactement au même endroit lors de la calibration future du signal GPS.

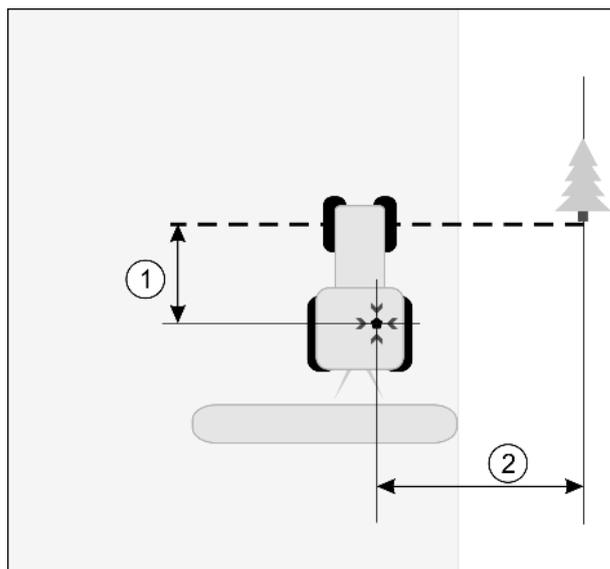
#### INDICATION

##### Perte de données dans le cas de l'absence d'un point de référence

Si vous ne pouvez pas trouver le point de référence à l'avenir, les données enregistrées deviennent inutilisables.

- Retenir toujours la position exacte du point de référence pour chaque champ !

L'illustration suivante vous indique comment positionner le tracteur au moment de placer le point de référence :



Tracteur au moment de placer le point de référence

•	Récepteur GPS sur le toit de la cabine du tracteur	✱	Position du point de référence
①	Distance entre le récepteur GPS et le point du bord de la voie sur l'axe X	②	Distance entre le récepteur GPS et le point du bord de la voie sur l'axe Y
---	Ligne du point fixe sur la voie		

#### Procédure

Vous traitez un champ pour la première fois.

- Trouvez un point fixe dans l'entrée du champ. Par exemple un arbre, une borne ou une plaque d'égout.
- Tracez une ligne du point fixe choisi sur la route.
- Placez les deux roues avant du tracteur sur la ligne.

4. Notez la distance entre le point et le tracteur.  
 Cette distance doit rester constante lors des calibrations GPS futures.

5. Commencez un nouveau guidage.

6.  - Appuyer

7.  - Appuyer

8.  - Appuyer

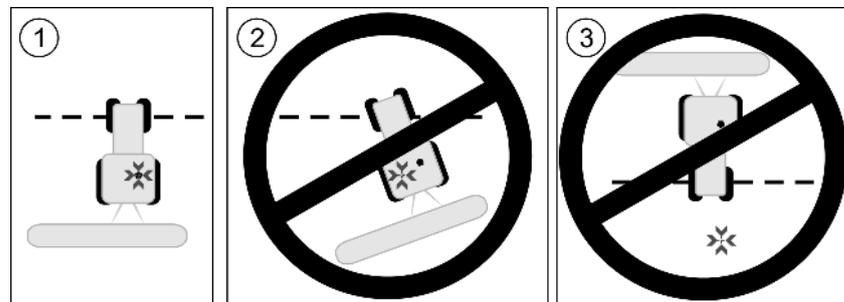
- ⇒ Le programme détermine en 15 secondes la position momentanée et l'enregistre comme point de référence. Le point de référence est placé exactement à l'endroit où se trouve l'antenne GPS.
- ⇒ Les éventuels points de référence et calibrations du signal existants sont ainsi annulés.
- ⇒ Dans le masque de travail, le symbole du point de référence apparaît sous le symbole de la machine : 

- ⇒ Vous avez placé le point de référence.

### 5.4.3

#### Calibrage signal GPS

À la calibration du signal GPS, le récepteur GPS doit se trouver exactement au même endroit qu'au moment du placement du point de référence.



Position du récepteur GPS par rapport au point de référence lors de la calibration du signal GPS

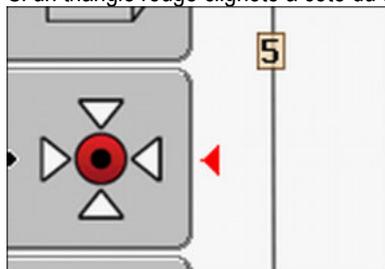
	Position du point de référence
	Récepteur GPS sur le toit de la cabine du tracteur

#### Quand faut-il calibrer ?

Vous devez calibrer le signal GPS dans les cas suivants :

- Avant de commencer tout travail
- Si vous constatez que bien que vous vous déplacez dans une voie, un décalage s'affiche à l'écran.

- Si un triangle rouge clignote à côté du symbole de fonction



### Procédure

1. Déplacez-vous dans l'entrée du champ vers le « point de référence ».
2. Placez les deux roues avant du tracteur sur la ligne.  
Le tracteur doit se trouver dans le même angle, qu'au placement du point de référence. La distance entre le point fixe et le bord de la voie doit être la même qu'au placement du point de référence.

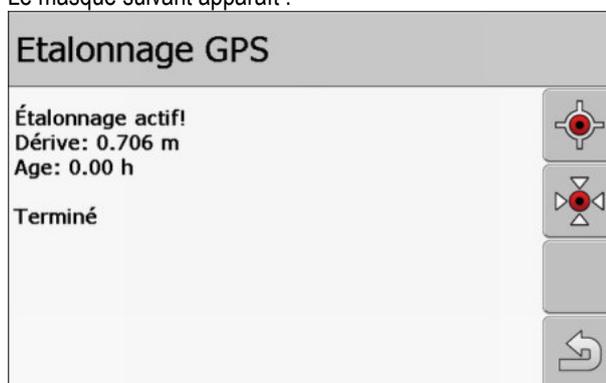
3.  - Appuyer.

4.  - Appuyer.

5.  - Appuyer.

⇒ Le programme détermine en 15 secondes la position momentanée. Dans le cas d'une nouvelle calibration du point de référence, l'ancienne calibration sera écrasée.

⇒ Le masque suivant apparaît :



6.  - Retour

Dans la fenêtre calibration GPS apparaissent maintenant les paramètres suivants :

- Dérive  
Indique la dérive du point de référence à partir du placement du point de référence. Toutes les données de champ sont modifiées par cette valeur. La dérive est déterminée de nouveau à la calibration du signal GPS.
- Âge  
Depuis combien d'heures a été calibré le signal GPS. Après le point sont affichées les centièmes d'heures Par exemple : 0,25 h = un quart d'heure = 15 minutes

## 5.5

## Vérifier la qualité du signal GPS

Meilleure est la qualité du signal GPS, plus le TRACK-Leader fonctionnera avec précision et fiabilité. La qualité du signal GPS dépend de plusieurs facteurs :

- Du modèle de récepteur GPS ;
- De la situation géographique (les satellites de correction sont indisponibles dans certaines régions du monde) ;
- Des ombres locales sur le champ (arbres, montagnes).



Information dans le masque de travail

①	Qualité actuelle du signal GPS	③	Graphique en barres Affiche la qualité de la connexion. Plus il y a de barres bleues, meilleure est la connexion.
②	Nombre de satellites connectés		

## Qualité du signal GPS

Qualité	Description
RTK fixe	Précision maximale.
RTK float	Env. 10 à 15 cm de précision d'un passage à l'autre, TerraStar-C.
DGPS	GPS à signal de correction. Selon la configuration et le récepteur GPS : WAAS, EGNOS, GLIDE ou autre.
GPS	Signal faible et imprécis.
INV	Aucun signal GPS. Impossible de travailler.

## 5.6

## Limite de champ

Pour apprendre les contours d'un champ au système, vous pouvez établir la limite de champ. La limite de champ est représentée à l'écran par une ligne rouge dessinant tout le pourtour du champ.

Il n'est pas absolument nécessaire d'établir une limite de champ. Tous les modules de l'application peuvent également travailler sans limite de champ. L'utilisation de celle-ci présente cependant certains avantages :

- elle permet de déterminer la surface totale et la surface travaillée. La cuve peut ainsi être remplie avec une plus grande précision ;
- le terminal vous prévient lorsque vous vous approchez de la limite du champ ;
- la représentation de la fourrière à l'écran n'est possible que s'il existe une limite de champ ;
- les tronçons peuvent être coupés automatiquement en sortant de la limite de champ. Cela est particulièrement utile pour les pulvérisateurs à grande largeur de rampe ;

Il existe plusieurs possibilités pour établir la limite de champ :

- directement sur le terminal : [→ 29]
  - durant le travail avec un appareil attelé ;

- en parcourant le contour du champ avec le tracteur ou tout autre engin (quad) ;
- importation de la limite de champ : [→ 31]
  - importation au format shp de données mesurées ;
  - importation d'enregistrements TRACK-Leader antérieurs ;
  - importation de limites de champ dessinées sur le PC

### 5.6.1

#### Acquisition de la limite de champ en parcourant le contour du champ

Pour procéder directement à l'acquisition de la limite de champ sur le terminal, vous devez parcourir son contour. La précision avec laquelle vous effectuerez cette opération impactera directement la précision avec laquelle les tronçons seront coupés dans la zone de bordure.

L'exactitude du signal GPS est très importante :

- si vous en avez la possibilité, utilisez un signal GPS le plus précis possible, par exemple RTK.
- Si vous travaillez avec DGPS, calibrez le signal GPS toutes les 15 minutes. À cet effet,



interrompez l'enregistrement (icône ) et rendez-vous au point de référence. Après calibrage, retournez à l'endroit où vous avez interrompu le parcours.

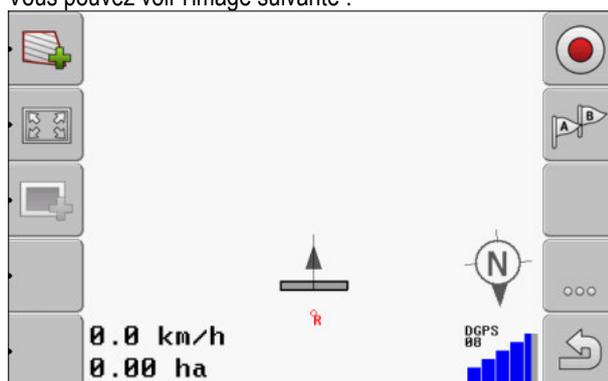
#### Procédure de base - sans calculateur ISOBUS et sans SECTION-Control

##### Procédure

Voici comment parcourir le contour du champ si vous travaillez sans calculateur ISOBUS et sans SECTION-Control :

- Le paramètre « SECTION-Control » est désactivé.
  - Vous avez choisi un profil machine adapté à votre engin.
1. Démarrez un nouveau guidage.
  2. Si vous travaillez sans RTK, définissez le point de référence ou calibrez le signal GPS.

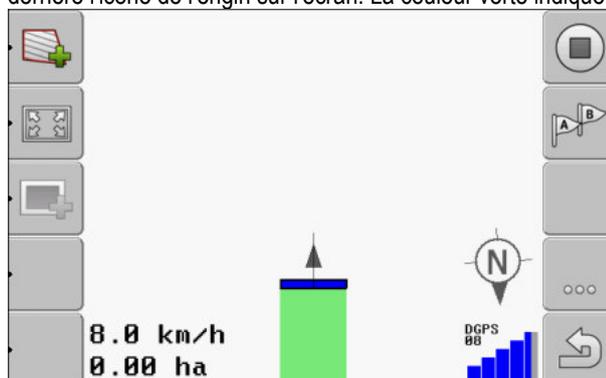
⇒ Vous pouvez voir l'image suivante :



3.  - Appuyez sur cette icône pour signaler au terminal que l'appareil attelé travaille. Si l'appareil attelé (ou le tracteur) est équipé d'un capteur de position de travail configuré dans le profil machine, cette icône ne s'affiche pas. Dans ce cas, le terminal reconnaît automatiquement que l'appareil attelé travaille.
4. Mettez l'appareil attelé en marche / amenez-le en position de travail.

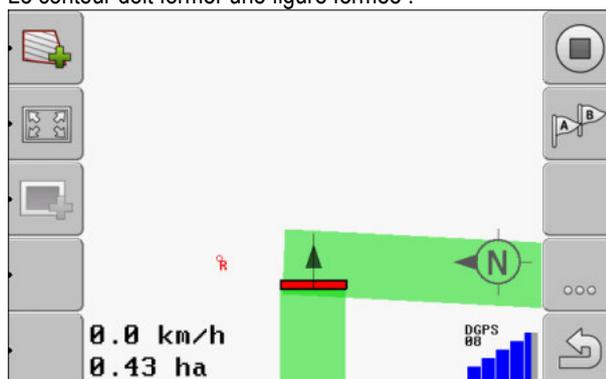
5. Contournez le champ. Essayez de suivre précisément le bord du champ avec l'extrémité extérieure de l'appareil. Si vous constatez que la largeur de travail effective diffère de la largeur de travail de l'appareil, arrêtez-vous et corrigez le paramètre « Larg. de trav. » dans le profil machine. Vous pouvez même définir ce paramètre provisoirement à une valeur légèrement supérieure et contourner le champ à une distance du bord constante correspondante.

⇒ Après les premiers centimètres, vous remarquerez que la surface est marquée en vert derrière l'icône de l'engin sur l'écran. La couleur verte indique la surface traitée :



6. Contournez tout le champ.  
7. Arrêtez-vous une fois que vous avez terminé le contournement.

⇒ Le contour doit former une figure fermée :



8. - Appuyez sur cette icône pour établir la limite de champ autour de la surface marquée.

⇒ Sur l'écran de guidage, une ligne rouge s'affiche autour du champ. C'est la limite de champ.  
⇒ Dans la zone des compteurs s'affiche maintenant la surface calculée du champ.  
⇒ Comme vous vous trouvez à proximité de la limite du champ, le terminal se met à piper et le message d'alerte « Limite de champ » s'affiche à l'écran.

Vous pouvez mémoriser une limite de champ acquise de cette manière.

### Contour de champ avec SECTION-Control

Si vous travaillez avec SECTION-Control, procédez quasiment de la manière décrite dans la procédure de base.

Important :

- Un calculateur ISOBUS doit être connecté.
- Avant de procéder à l'acquisition de la limite de champ, activez le paramètre « SECTION-Control » dans la rubrique Réglages.

- Les icônes de fonction  et  sont remplacées par l'icône . Lors de l'étape 3 de la procédure de base, vous devez activer le mode automatique de SECTION-Control par cette icône. La surface travaillée est marquée automatiquement dès que l'appareil attelé est en position de travail.

### Contour de champ avec un tracteur, un quad ou tout autre engin sans appareil attelé

Dans bien des cas il s'avère avantageux de parcourir le contour du champ avec un engin n'ayant pas d'appareil attelé.

Important :

- Vous devez impérativement installer le terminal et le récepteur GPS sur l'engin.
- Vous devez disposer d'un profil machine pour le quad. Saisissez alors très précisément la position du récepteur GPS et la largeur de travail.
- La mi-largeur de travail correspond à la distance entre le l'axe médian de l'engin et la limite du champ. Respecter cette distance durant toute la procédure de contournement.

## 5.6.2

### Importation de la limite de champ

Vous pouvez importer la limite de champ depuis un programme externe. Il peut s'agir de limites de champ que vous avez établies antérieurement à l'aide d'un autre terminal ou de données fournies par un géomètre. La source n'a aucune importance. L'important est que la limite soit tracée avec une grande précision.

Le fichier doit avoir les propriétés suivantes :

- Format : shp
- Par défaut : WGS84

Le chapitre suivant vous explique comment importer la limite de champ : Données de champ au format shp (Shape) [→ 61]

## 5.6.3

### Effacer la limite de champ

#### Procédure

Pour supprimer la limite de champ :



1. - Maintenez enfoncé pendant trois secondes.

⇒ La limite de champ marquée d'une ligne rouge a été supprimée.

## 5.7

### Modifier la présentation de la fenêtre de travail

Vous avez plusieurs possibilités pour modifier la présentation de la fenêtre de travail.

#### Éléments de commande

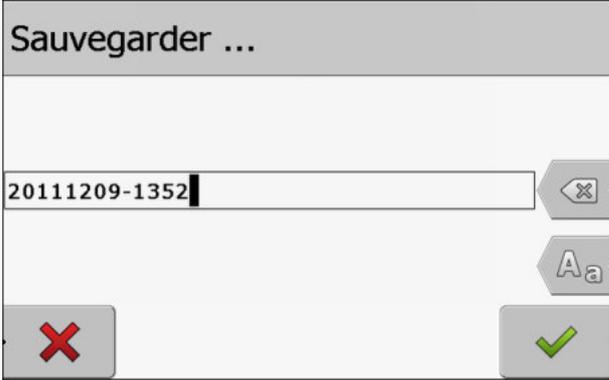
Élément d'opération	Fonction
	Zoom avant et zoom arrière.
	Afficher la totalité du champ.

Élément d'opération	Fonction
	Afficher l'environnement du véhicule.
	Activer l'affichage 3D.
	Activer l'affichage 2D.

## 5.8

### Saisir les données

Le masque de saisie de données sert à entrer des données.



*Le masque de saisie de données lors de la mémorisation*

#### Éléments de commande

Symbole de fonction	Fonction
	Effacer les caractères
	Passer de l'emploi des majuscules à l'emploi des minuscules
	Arrêter la saisie
	Valider la saisie

#### Procédure

-  - Sélectionner le caractère désiré.
-  - Adopter le caractère choisi.  
⇒ Le caractère est adopté. Le curseur saute une position.
- Saisir d'autres caractères.
-  - Valider la saisie après avoir saisi tous les caractères.

## 5.9 Fonctionnement avec les autres applications

### 5.9.1 Fonctionnement avec l'application ISOBUS-TC

Vous pouvez utiliser TRACK-Leader avec l'application ISOBUS-TC.

Cela présente les avantages suivants :

- Vous n'avez aucune donnée de champ à charger ni à importer avec TRACK-Leader. Si vous démarrez une mission dans ISOBUS-TC, toutes les données de champ sont directement transmises à TRACK-Leader.
- Vous pouvez travailler à l'aide des cartes d'application intégrées dans une mission.

Si vous utilisez les deux programmes :

1. Démarrez toujours une mission dans l'application ISOBUS-TC si vous travaillez avec TRACK-Leader.

#### Activation et désactivation du fonctionnement avec ISOBUS-TC

Si vous ne souhaitez pas utiliser l'application ISOBUS-TC, désactivez le traitement des missions ISO-XML :

1. Ouvrez l'application ISOBUS-TC
2. Ouvrez le masque « Réglages » :



3. Configurez le paramètre « Travailler avec ISO-XML » ?
4. Redémarrez le terminal.

### 5.9.2 Fonctionnement avec le calculateur

Si vous souhaitez couper des tronçons avec le calculateur, vous devez activer la fonction SECTION-Control [→ 68].

Par la suite, TRACK-Leader reprendra presque tous les paramètres de l'appareil agricole raccordé à partir du calculateur ISOBUS.

Par exemple :

- Largeur de travail
- Nombre de tronçons
- Géométrie de l'appareil agricole

Le calculateur reçoit les informations suivantes de la part de TRACK-Leader :

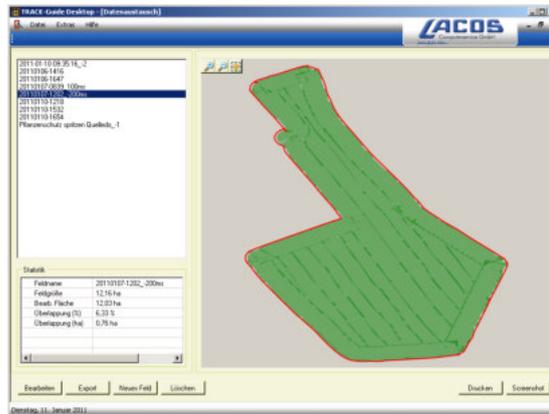
- Commandes d'activation/désactivation des tronçons (SECTION-Control).
- Doses (à partir de la carte d'application ou d'une mission ISO-XML).

### 5.9.3 En combinaison avec TRACK-Guide Desktop

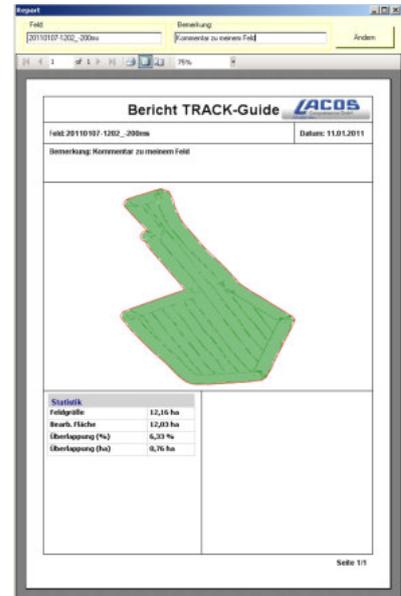
TRACK-Guide Desktop est un programme gratuit pour PC.

Grâce à ce logiciel, vous pouvez:

- analyser des résultats de travail
- imprimer des rapports pour vos clients



Ecran du programme



Rapport

Vous pouvez trouver TRACK-Guide Desktop dans l'espace « Télécharger » des sites Internet suivants: [www.lacos.de](http://www.lacos.de)

## 6 Guidage en parallèle avec TRACK-Leader

### 6.1 Utilisation des traces pilotes pour le guidage en parallèle

Les traces pilotes sont des lignes parallèles qui sont affichées à l'écran. Elles vous aident à traiter le champ en couloirs parallèles.

La première trace pilote que vous définissez sur le terminal est appelée ligne AB. A l'écran, elle est généralement marquée par les lettres A et B. Toutes les autres traces pilotes sont calculées et tracées à partir de la ligne A-B.

Le tracé de la ligne AB est enregistré lors de la première traversée que vous devez effectuer manuellement. L'utilisation du terminal dépend du mode de guidage que vous avez choisi.

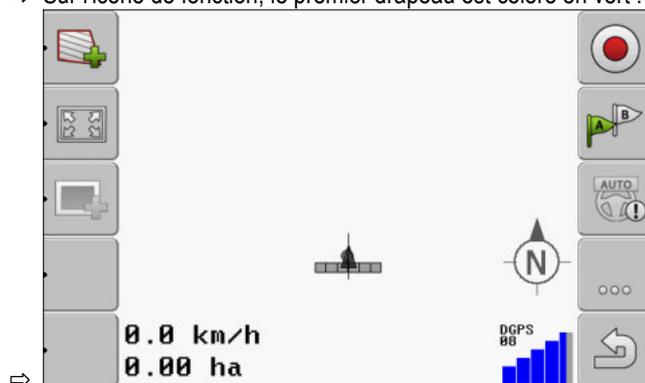
#### 6.1.1 Traces pilotes droites

##### Procédure

Le mode de guidage « Parallèle » est activé. [→ 38]

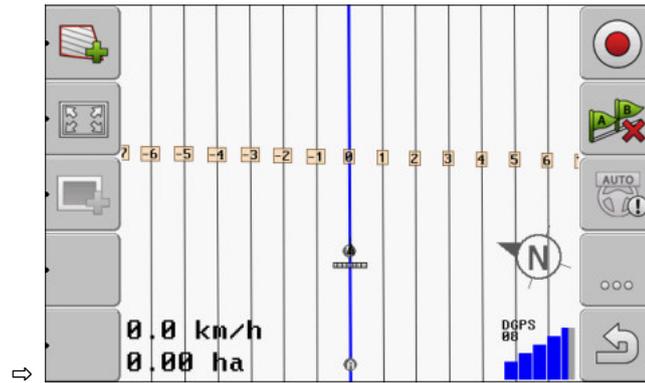
1. Placez le véhicule au point de commencement de la ligne AB désirée.

2.  - Insérez le premier point.
  - ⇒ Le point A s'affiche à l'écran.
  - ⇒ Sur l'icône de fonction, le premier drapeau est coloré en vert :



3. Allez à l'autre bout du champ.

4.  - Placez le deuxième point.
  - ⇒ Le point B s'affiche à l'écran.
  - ⇒ Sur l'icône de fonction, le deuxième drapeau est également coloré en vert.
  - ⇒ Les points A et B sont reliés par une ligne. C'est la ligne AB.
  - ⇒ A droite et gauche de la ligne AB, d'autres traces pilote s'affichent.



## 6.1.2 Traces pilotes sous forme de courbe

### Procédure

Le mode de guidage « Contour aplani » ou « Contour identique » est activé. [→ 38]

1. Placez le véhicule au point de commencement de la ligne AB désirée.



2. - Placez le premier point.  
⇒ Le point A apparaît à l'écran.

3. Allez de l'autre côté du champ. A cet effet, vous ne devez pas rouler en ligne droite.  
⇒ Pendant le trajet, une ligne est tracée derrière le véhicule à l'écran.



4. - Placez le deuxième point.  
⇒ Le point B apparaît à l'écran.  
⇒ Les points A et B sont liés avec une ligne.

## 6.1.3 Traces pilotes au compas

### Procédure

Le mode de guidage « A+ » est activé.

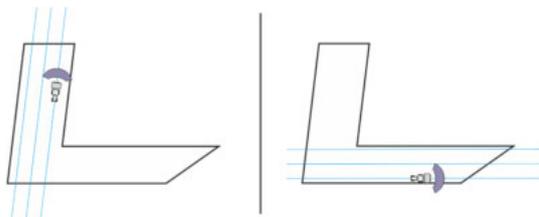
1. Placez le véhicule au point de commencement de la ligne AB désirée.



2. Appuyez sur la touche de fonction :  
⇒ Le masque de saisie de données apparaît.
3. Entrez l'orientation que les traces pilotes doivent montrer. Vous pouvez saisir une valeur entre 0° et 360°.
4. « OK » - Confirmez.  
⇒ A l'écran, plusieurs traces pilotes parallèles sont tracées qui conduisent toutes dans la direction que vous avez entrée.

## 6.1.4 Plusieurs traces pilotes

Si vous devez changer plusieurs fois le sens de travail sur le champ, vous pouvez définir jusqu'à cinq lignes AB.



Un champ qui est traité à l'aide de plusieurs traces pilotes.

### Procédure

Le mode de guidage « Multi lissé contour » ou « Multi A-B » est activé.

1. Définissez la première ligne AB. Veillez à ce que sur les symboles de fonction que vous utilisez à cet effet, le nombre entre 1 et 5 soit affiché. C'est le numéro de l'ensemble des traces pilotes.
2. Traitez le champ le long de ces traces pilotes.



3. - Passez à l'ensemble des traces pilotes. Sur ce symbole de fonction, le numéro de l'ensemble des traces pilotes suivant est toujours représenté.

⇒ Toutes les traces pilotes disparaissent.

⇒ Sur les symboles de fonction, un nouveau nombre s'affiche.

4. - Définissez maintenant une nouvelle ligne AB dans une direction quelconque.

5. Traitez le champ le long de ces traces pilotes.



6. Si vous appuyez à nouveau sur la touche de fonction , le nombre sur le symbole de fonction est à nouveau augmenté et vous pouvez définir une nouvelle ligne AB. Si vous ne définissez pas de nouvelle ligne AB, les lignes AB existantes sont affichées les unes après les autres.

## 6.1.5

### Traces pilotes sous forme de cercle

#### Procédure

Le mode de guidage « Cercle » est activé.

1. Placez le véhicule sur le bord extérieur du champ, à côté du système d'irrigation circulaire.



2. - Insérez le premier point.

3. Contournez au moins la moitié de la circonférence du champ.



4. - Placez le deuxième point.

⇒ A l'écran s'affichent des traces pilotes circulaires.

## 6.1.6

### Traces pilotes adaptatives

#### Procédure

Le mode de guidage « Contour adaptatif manuel » ou « Contour adaptatif auto » est activé.

1. Placez le véhicule au point de commencement de la ligne AB désirée.



2. - Insérez le premier point.

3. Allez à l'autre bout du champ.

⇒ Derrière la flèche, une ligne est tracée.



4. - Marquez la manœuvre de virage en mode de guidage « Contour adaptatif manuel ».
5. Tournez en mode de guidage « Contour adaptatif auto ». Le système détecte automatiquement que vous tournez.  
⇒ A droite et gauche de la ligne tracée, de nouvelles traces pilotes apparaissent.
6. Suivez la nouvelle trace pilote.

### 6.1.7 Suppression des traces pilotes

Vous pouvez effacer les traces pilotes et en aménager d'autres à tout moment.

#### Procédure



1. Appuyez sur une des touches de fonction suivantes pendant env. 3 secondes :  
. Selon le mode de guidage, les symboles peuvent être différents.  
 ⇒ Les traces pilotes sont supprimées.  
 ⇒ Dans les modes de guidages « Multi A-B » et « Multi lissé contour », l'ensemble des traces pilotes est renuméroté.

### 6.1.8 Déplacement des traces pilotes

Utilisez cette fonction si vous vous trouvez dans la voie de circulation souhaitée mais que le terminal affiche la position du tracteur à côté de la trace.

Cette fonction fonctionne seulement dans les modes de guidage suivants :

- Parallèle
- Contour aplani
- Contour identique

#### Procédure

- Vous avez commencé un guidage



1. - Appuyer.



2. - Maintenir appuyé trois secondes pour déplacer les traces pilotes à la position actuelle.

⇒ La trace pilote est déplacée.

### 6.1.9 Sélectionnez le mode de guidage

Le mode de guidage décide de la manière dont les traces pilotes sont créées et dont elles sillonnent le champ.

#### Procédure

1. Passer au masque de préparation :



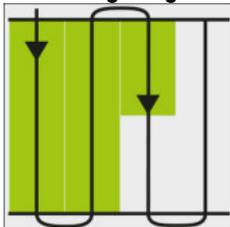
2.  - Cliquer sur « Mode de guidage ».

3.  - Sélectionner le mode de guidage souhaité.

4.  - Confirmer l'entrée.

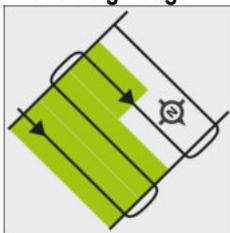
Il existe les modes de guidage suivants :

- **Mode de guidage « Parallèle »**



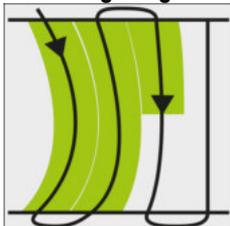
Dans ce mode de guidage, vous pouvez traiter le champ dans des couloirs droits parallèles.

- **Mode de guidage « A+ »**



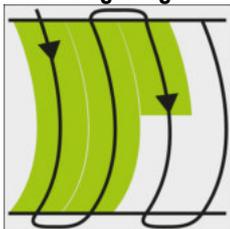
Dans ce mode de guidage, vous pouvez saisir manuellement dans quelle direction géographique les traces pilotes doivent être aménagées. À cet effet, vous ne devez saisir que la direction en degrés (0° jusqu'à 360°) et les traces pilotes sont tracées automatiquement et parallèlement les unes aux autres.

- **Mode de guidage « Contour aplani »**



Dans le mode de guidage « Contour aplani » la courbure des courbes change dans chaque trace pilote. Les traces pilotes sont plus droites dans le sens de la marche.

- **Mode de guidage « Contour identique »**

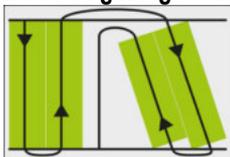


Dans le mode de guidage « Contour identique », la courbure ne change pas. Utiliser ce mode seulement dans le cas des courbes souples.

Le désavantage de ce mode de guidage est que les distances entre les traces pilotes deviennent trop grandes à un certain moment. Il n'est alors plus possible de travailler le champ trace à trace.

Si les distances entre les traces pilotes deviennent trop grandes, effacez les traces pilotes et aménagez une nouvelle ligne AB.

- **Mode de guidage « Multi A-B »**



Dans ce mode de guidage, vous pouvez définir jusqu'à cinq lignes AB. Par exemple, pour pouvoir traiter un champ en forme de L.

- **Mode de guidage « Multi lissé contour »**

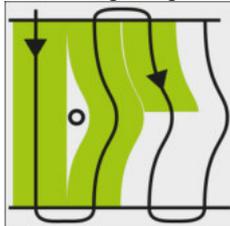
Dans ce mode de guidage, vous pouvez définir jusqu'à cinq lignes AB sous forme de contours aplanis.

- **Mode de guidage « Cercle »**



Dans ce mode de guidage, vous pouvez définir des traces pilotes circulaires pour traiter les champs qui sont équipés d'un système d'irrigation circulaire.

- **Mode de guidage « Contour adaptatif manuel »**



Dans ce mode de guidage, la route du véhicule est enregistrée à chaque traversée. La trace pilote suivante est aménagée seulement après le virage. Elle est une copie exacte de la dernière traversée.

Avant chaque virage, vous devez appuyer sur une touche.

- **Mode de guidage « Contour adaptatif auto »**

Ce mode fonctionne comme « Contour adaptatif manuel » mais le terminal détecte automatiquement que vous tournez.

## 6.2

### Utiliser l'écran Lightbar

L'écran Lightbar aide le conducteur à suivre les traces pilotes. Il signale au conducteur quand il quitte la trace et comment retourner dans la trace.

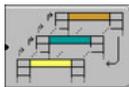
Les écrans Lightbar suivants sont disponibles:

- Écran Lightbar en mode graphique
- Écran Lightbar en mode texte
- SECTION-View

En plus de l'écran Lightbar, une flèche indiquant la direction correcte s'affiche à l'écran.

#### Procédure

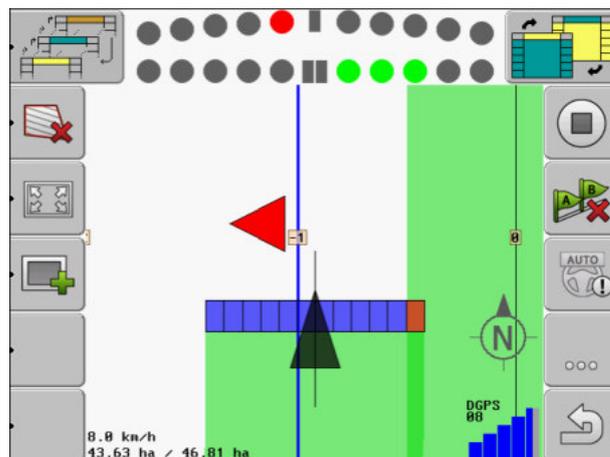
Vous pouvez activer la écran Lightbar comme suit:



1. - Appuyez jusqu'à ce que la écran Lightbar s'affiche dans l'entête de l'écran.

## 6.2.1

### Écran Lightbar en mode graphique



Écran Lightbar - Mode graphique

L'écran Lightbar en mode graphique est formé de deux barres :

- En bas est affiché le décalage actuel par rapport à la trace pilote.
- En haut est affiché le décalage à une certaine distance. Voir le paramètre « Prévisualisation [→ 71] ».

Chaque cercle représente un certain décalage en centimètres. Voir le paramètre « Sensibilité [→ 71] »

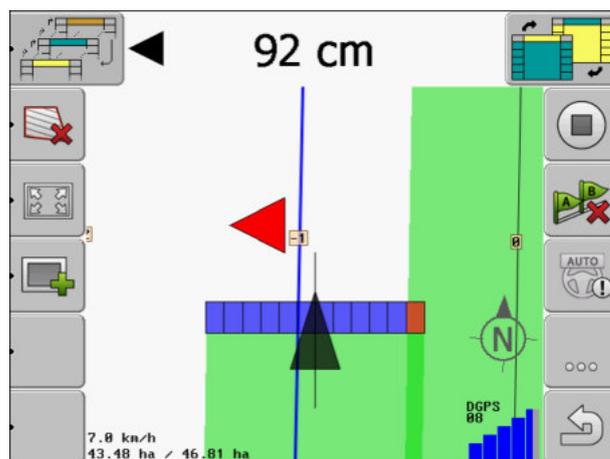
Puisque l'angle de déplacement peut quelque peu varier pour des raisons techniques, le double de la valeur de la sensibilité est utilisé pour l'affichage dans la barre de prévisualisation.

L'objectif de la direction est que seuls les carrés du milieu de la barre restent allumés.

## 6.2.2

### Écran Lightbar en mode texte

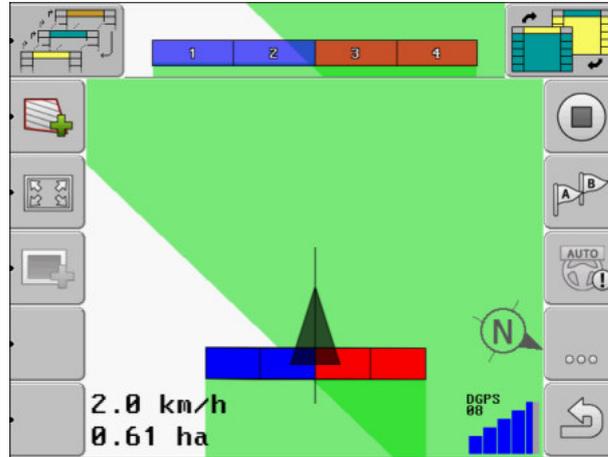
L'écran Lightbar en mode texte vous indique à combien de mètres de la trace pilote vous vous trouvez. Il vous montre aussi dans quelle direction vous devez diriger pour rouler de nouveau dans la trace. La prévisualisation n'existe pas en mode texte.



Écran Lightbar - text

### 6.3 Utiliser SECTION-View

SECTION-View est une illustration schématique de la largeur de travail et des tronçons. Elle apparaît comme symbole du véhicule et peut remplacer l'écran Lightbar.



SECTION-View dans l'en-tête et comme barre de travail

Si vous travaillez sans un calculateur ISOBUS, vous pouvez utiliser l'affichage pour vous aider dans la commande des tronçons. Si vous travaillez avec un calculateur ISOBUS, les tronçons sont automatiquement connectés. Vous reconnaîtrez leur état actuel à leurs couleurs.

Couleur	Ce que vous devez faire :
Gris	L'enregistrement est désactivé. Sous le tronçon, le champ a déjà été traité ou le véhicule est à l'arrêt.
Jaune	L'enregistrement est désactivé. Le sol sous le tronçon n'est pas traité.
Rouge	Désactiver le tronçon. L'enregistrement est activé.
Bleu	Activer le tronçon. L'enregistrement est activé.

### 6.4 Enregistrement de la sauvegarde des déplacements

Vous ne devez pas lire le chapitre suivant dans les cas suivants :

- SECTION-Control est activé.
- Vous avez un capteur position de travail

Si vous n'utilisez ni SECTION-Control, ni capteur position de travail, le logiciel ne détermine pas lorsque votre appareil, par exemple un pulvérisateur, fonctionne ou pas. Vous devez signaler au logiciel le moment où vous commencez à travailler.

Par la sauvegarde des déplacements vous pouvez voir sur l'écran quelles sont les zones du champ dans lesquelles vous vous êtes déjà déplacé.

#### Procédure

- Vous avez commencé un guidage.



1. - Enregistrer les déplacements.



- ⇒ Le symbole de fonction change d'apparence :
- ⇒ Derrière le symbole du tracteur, une trace verte est tirée. Elle marque les déplacements.

## 6.5 Modifier les fourrières

Dans la fourrière, vous pouvez définir des traces pilotes qui contournent le champ.

Avantages :

- Vous pouvez traiter la fourrière suivant l'intérieur du champ. Ainsi, il n'y a pas de restes de produits pulvérisés sur les pneus après le traitement de la fourrière.
- SECTION-Control exclut les tronçons se trouvant dans la zone de fourrière pendant le traitement du champ.

Limitations :

- Pendant le traitement de fourrière, la direction automatique TRACK-Leader TOP ne peut pas être utilisée. Le conducteur doit toujours piloter la machine manuellement.

Symbole de fonction	Symbole de fonction alternatif	Le logiciel est dans cet état si le symbole s'affiche	Voilà ce qui arrive si vous appuyez sur la touche de fonction à côté du symbole
		La limite du champ n'a pas encore été saisie.	Ne peut pas être activé.
		La fourrière n'est pas activée. N'apparaît que lorsque la limite du champ est saisie.	Appelle un menu dans lequel vous pouvez définir la fourrière.
		Vous pouvez désormais traiter l'intérieur du champ. La SECTION-Control ne traite que l'intérieur du champ. Les tronçons sont désactivés lors du passage vers la fourrière. Le guidage en parallèle à l'intérieur du champ est activé.	Dans la fourrière, des traces pilotes apparaissent.
		Vous pouvez désormais traiter la fourrière.	Le guidage en parallèle à l'intérieur du champ est activé.  Maintenez la touche de fonction appuyée pendant trois secondes pour effacer la fourrière.

### Paramètre

Vous devez régler les paramètres suivants :

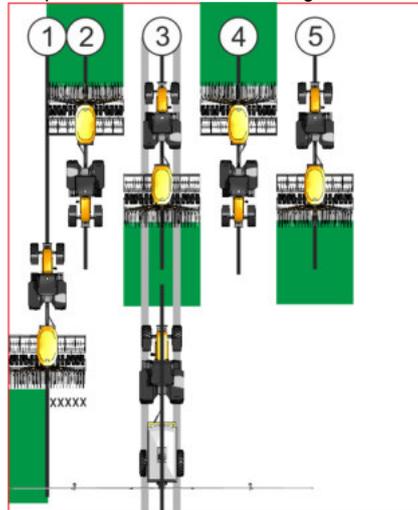
- « **Largeur de fourrière** »  
Saisissez ici la largeur que la fourrière devrait avoir. Comme base, vous pouvez entrer la largeur de travail de la machine la plus large, par exemple le pulvérisateur.
- « **Distance entre les traces pilotes** »  
Entrez ici la largeur d'écart que les traces pilotes doivent avoir entre elles. Cela correspond normalement à la largeur de travail de l'outil de travail utilisé.

▪ « **Mode demi-semoir** »

Paramètre seulement pour les semoirs.

Réglez le paramètre sur « oui » si vous souhaitez définir des voies de passage pour le pulvérisateur avec le semoir et définir ainsi deux voies de passage en une traversée.

Dans ce mode, les traces pilotes sont définies de telle sorte que le semoir peut fonctionner uniquement avec une demi largeur de travail lors de la première ou de la deuxième traversée.

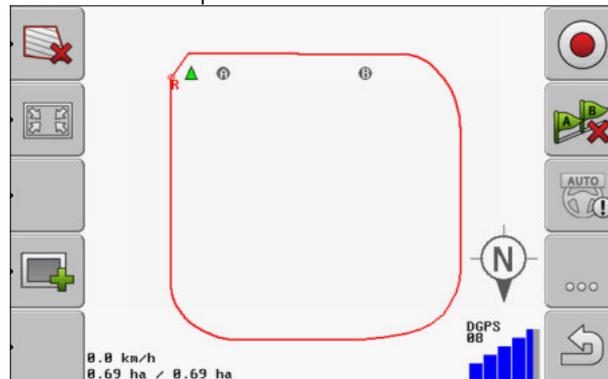


**Procédure**

Un champ avec une limite de champ est chargé.

1. Démarrer nouveau guidage.

⇒ On affiche un champ avec ses limites et une fourrière non marquée.



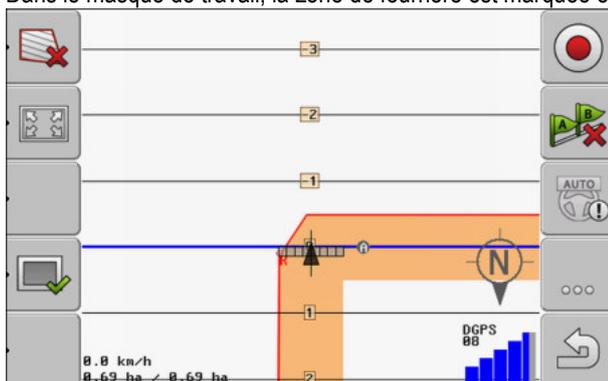
2.  - Appeler les paramètres de la fourrière.

⇒ Les paramètres apparaissent.

3. Entrez les paramètres.

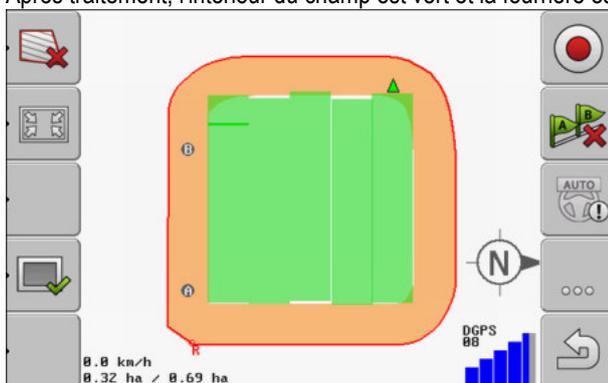
4. « OK » - Confirmez l'entrée.

⇒ Dans le masque de travail, la zone de fourrière est marquée en orange.



5. Traitez l'intérieur du champ.

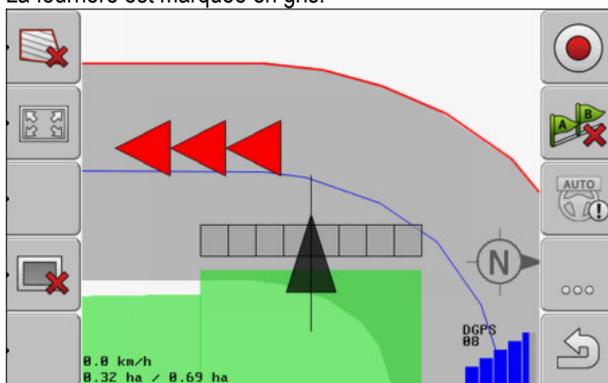
⇒ Après traitement, l'intérieur du champ est vert et la fourrière est orange :



6.  - Activez le guidage en parallèle dans la fourrière.

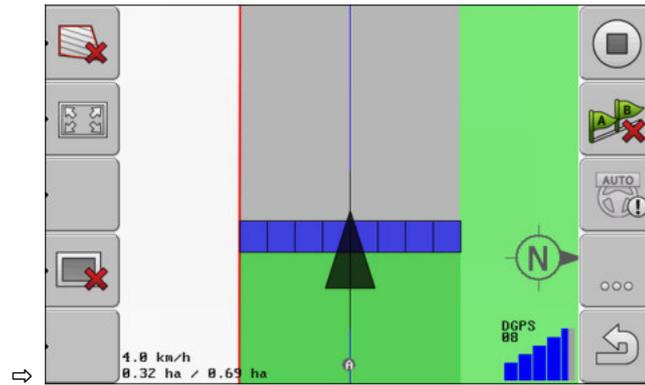
 - apparaît dans le masque de travail.

⇒ La fourrière est marquée en gris.



⇒ Dans la fourrière, des traces pilotes apparaissent.

7. Traitez la fourrière.



## 6.6

### Détecter les obstacles

Si dans le champ il y a des obstacles, vous pouvez enregistrer leur position. Vous êtes ainsi toujours prévenu avant qu'une collision ne puisse arriver.

Vous pouvez enregistrer les obstacles pendant le travail du champ.

Vous êtes averti d'un obstacle dans les cas suivants :

- Si vous atteignez l'obstacle en 20 secondes ou moins.
- Lorsque la distance entre l'obstacle et le véhicule est inférieure à la largeur de travail de la machine agricole.

L'avertissement est formé toujours de deux éléments :

- l'avertissement graphique dans le coin supérieur gauche de la fenêtre de travail
  - « Limite de champ »
  - « Obstacle »
- Signal acoustique



#### **ATTENTION**

##### **Obstacles**

Le logiciel peut vous avertir des obstacles. Il ne peut ni freiner ni éviter les obstacles.

#### **Obstacles**

Icône de fonction	Chapitre avec plus d'informations	Conséquences
	Détecter les obstacles [→ 46]	Le masque d'acquisition d'obstacles s'affiche.
		L'obstacle est déplacé.
		

Icône de fonction	Chapitre avec plus d'informations	Conséquences
		L'obstacle est placé à la position choisie.

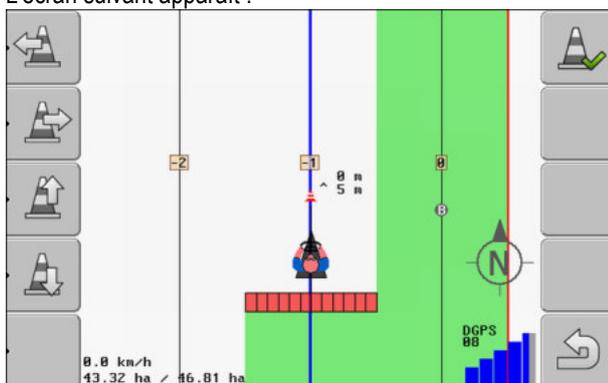
**Procédure**

Vous avez commencé un guidage.

1.  - Appuyez.

2.  - Appuyez.

⇒ L'écran suivant apparaît :



L'écran affiche une représentation schématique de la machine avec un pilote, l'obstacle et l'enlèvement de cet obstacle du récepteur GPS.

3. Confirmez avec les flèches l'enlèvement de l'obstacle à l'emplacement du tracteur. Puisque TRACK-Leader connaît la position du tracteur, il peut calculer la position de l'obstacle sur le champ.

4.  - Enregistrez la position de l'obstacle sur le terrain.

⇒ L'obstacle apparaît maintenant dans la fenêtre de travail.

**6.6.1**

**Effacement du marquage des obstacles**

**Procédure**

1.  - Maintenez enfoncé pendant trois secondes.

⇒ Tous les obstacles vont être effacés.

## 7 Coupure des tronçons avec SECTION-Control

### 7.1 Activer SECTION-Control

#### Procédure

Pour commander automatiquement les tronçons d'un calculateur ISOBUS connecté, vous devez procéder comme suit :

1. Activez le paramètre « SECTION-Control ». [→ 68]
2. Connectez le calculateur ISOBUS à l'ISOBUS.
3. Configurez les réglages pour ce calculateur. [→ 72]
4. Démarrez un guidage. [→ 20]

### 7.2 Changer le mode de travail de SECTION-Control

Si SECTION-Control est activé, vous pouvez travailler en deux modes :

- Mode automatique  
En mode automatique, le système active et désactive automatiquement les tronçons.
- Mode manuel  
En mode manuel, activez et désactivez les tronçons toujours manuellement.

#### Éléments de commande



Passer du mode manuel au mode automatique

Vous voyez le mode activé dans le masque de travail :

	Le mode automatique est activé.
	Le mode manuel est activé.

### 7.3 Utiliser des machines avec plusieurs largeurs de travail

Si vous utilisez un calculateur où sont configurées plusieurs largeurs de travail à la fois, SECTION-Control peut le découvrir automatiquement.

Il peut s'agir par exemple des machines suivantes :

- Pulvérisateurs à deux rampes
- Les semoirs pouvant épandre des semences comme des engrais.

SECTION-Control vous permet de configurer le comportement d'activation pour chaque largeur de travail. C'est pourquoi, le masque « Réglages | SECTION-Control » comprend un profil par largeur de travail. [→ 72]

L'écran de guidage ne peut afficher les résultats de toutes les largeurs de travail simultanément. Cela rendrait l'affichage désordonné. C'est pourquoi vous devez activer une largeur de travail. La surface traitée par cette largeur est affichée en vert à l'écran.

Toutes les surfaces traitées par d'autres largeurs de travail sont en arrière-plan. Dès que vous activez une autre largeur de travail, vous en verrez également les résultats des travaux.

#### Procédure

Pour activer une largeur de travail :

- La machine comprend deux largeurs de travail.
- SECTION-Control est activé.
- Un guidage a commencé.



1. - Ouvrez le masque permettant de modifier la largeur de travail.  
⇒ Le masque « Configurer la rampe/les appareils » s'affiche.



2. - Sélectionnez la largeur de travail qui doit s'afficher. L'application SECTION-Control n'active automatiquement que les tronçons de cette largeur de travail.

3. « OK » : confirmer

⇒ Dans l'écran de guidage, les résultats de travail de la largeur de travail choisie s'affichent.

## 8 Travail avec les cartes d'application

Une carte d'application est la carte détaillée d'un champ. Dans cette carte, le champ est divisé en zones. La carte d'application contient des informations définissant avec quelle intensité les travaux doivent être effectués dans chaque zone.

Lorsque la carte d'application est chargée, le logiciel vérifie à l'aide des coordonnées GPS du véhicule les taux d'application qui sont nécessaires selon la carte d'application et transmet l'information au calculateur ISOBUS.

Le terminal peut ouvrir des cartes d'application de deux formats différents :

- ISO-XML
  - Les cartes d'application doivent être ajoutées à une mission ISO-XML sur le PC.
  - La carte d'application ne peut être utilisée qu'avec une mission ISO-XML via l'application ISOBUS-TC.
  - Il est possible d'utiliser simultanément jusqu'à quatre cartes d'application dans une mission. Cela permet d'utiliser une carte d'application pour chaque appareil de dosage dans le cas d'un appareil attelé à système de dosage multiple.
  - Le format est compatible avec tous les calculateurs ISOBUS indépendamment de leur fabricant.
- Format shp (shape)
  - L'ouverture d'une carte d'application au format shp s'effectue à l'aide du module VRC de TRACK-Leader.
  - Une seule carte d'application peut être utilisée à la fois.
  - Cela ne fonctionne qu'avec les calculateurs de pulvérisateur de la société Müller-Elektronik.

Müller-Elektronik propose un programme PC destiné à la conversion des cartes d'application du format shp au format ISO-XML. Ce logiciel s'appelle « SHP-ISO-XML-Configurator » il peut s'être téléchargé depuis le site Internet ME.

### 8.1 Carte d'application depuis une mission ISO-XML

#### Procédure

1. Créez une mission ISO-XML avec une ou plusieurs cartes d'application dans le fichier parcellaire agricole.
2. Transférez la mission dans le terminal. Vous trouverez plus d'informations à ce sujet dans le manuel ISOBUS-TC.
3. Ouvrez une mission dans l'application ISOBUS-TC. Selon la configuration, vous devrez éventuellement vérifier si la consigne est correctement réglée.
4. Démarrez la mission dans l'application ISOBUS-TC.
5. Ouvrez TRACK-Leader.
6. Allez au champ.
7. Ouvrez l'application TRACK-Leader.
  - ⇒ Vous pouvez voir la carte d'application colorée dans le masque de travail.

## 8.2 Traitement des cartes d'application shp avec VARIABLE RATE-Control

### 8.2.1 Opérations de base

Pour travailler avec des cartes d'application au format \*.shp, vous devez :

1. Créer une carte d'application sur le PC.
2. Copier la carte d'application sur la clé USB.
3. Importer la carte d'application appropriée avec TRACK-Leader.
4. Sélectionner le format de la carte d'application.
5. Adapter la carte d'application aux besoins actuels.

Le chapitre suivant vous apprend comment effectuer ces étapes :

### 8.2.2 Créer la carte d'application

Vous pouvez créer une carte d'application avec fichier parcellaire agricole ou autres programmes PC.

Chaque carte d'application doit être constituée d'au moins ces fichiers :

- Shp
- Dbf
- Shx

### 8.2.3 Copier la carte d'application sur la clé USB

Copier toutes les cartes d'application dans le fichier « applicationmaps » sur la clé USB.

### 8.2.4 Importer la carte d'application

Vous pouvez importer une carte d'application créée sur le PC depuis une clé USB.

Importez les cartes d'application avant de commencer à travailler.

#### Procédure

- Vous avez créé sur la clé USB le répertoire « **applicationmaps** ».
- Toutes les cartes d'application que vous souhaitez importer se trouvent sur la clé USB dans le répertoire « applicationmaps ».

1. Passez au masque « Mémoire » :

#### Mémoire



2. - Appuyer.

⇒ Le masque « Données d'arrière-plan » s'affiche.

3. Cliquer sur la ligne « Cartes d'application ».

⇒ Le masque « Cartes d'application » s'affiche.



4. - Appuyer.

⇒ Le masque « Sélectionner carte d'application » s'affiche.

5. Cliquez sur la ligne où figure le nom de la carte d'application que vous souhaitez importer.
  - ⇒ TRACK-Leader vérifie si le fichier est d'un format reconnu.
  - ⇒ S'il s'agit d'un format inconnu, vous devez en définir un nouveau. Pour ce faire, lisez le chapitre suivant : Créer le nouveau format de la carte d'application [→ 52]
  - ⇒ S'il s'agit d'un format connu, le masque : « Sélectionner format » s'affiche directement.
  - ⇒ Le format choisi par le logiciel s'affiche à la ligne « Format ».
6. « OK » : Appuyez pour charger la carte d'application de ce format.
7. « Nouveau » : Appuyez pour charger la carte d'application d'un nouveau format.

## 8.2.5

### Format de la carte d'application

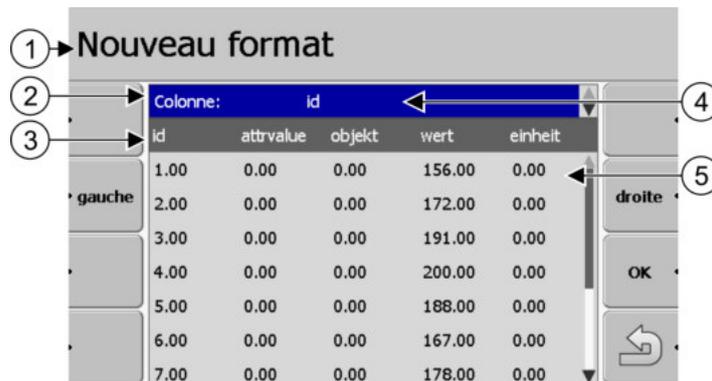
Chaque carte d'application est conçue comme un tableau.

La fonction "Format" dit au logiciel Track-Leader dans quelle colonne se trouvent les valeurs de la carte d'application qui sont utilisées ultérieurement comme "Taux" pour le travail.

#### Créer le nouveau format de la carte d'application

Vous devez créer un nouveau format si vous importez une carte d'application dont la configuration du logiciel est inconnue.

Les formats sont directement enregistrés sur la mémoire interne du terminal. Vous devez la créer séparément sur chaque terminal.



Masque "Nouveau format"

①	Désignation du masque	④	Désignation de la colonne sélectionnée.
②	Champ pour sélectionner une colonne	⑤	Données dans le tableau Données proviennent du fichier shp
③	Titres des tableaux Les titres des colonnes sont définies lors de la création de la carte d'application avec le logiciel PC.		

#### Éléments de commande

Élément d'opération	Fonction
	Sélectionner le nom de la colonne
gauche	Faire défiler vers la gauche si le tableau est plus grand que l'écran.
droite	Faire défiler vers la droite si le tableau est plus grand que l'écran.
OK	Confirmer sélection

## Procédure

Pour créer un nouveau format de la carte d'application :

- Vous avez choisi une carte d'application.
  - Le masque "sélectionner format" est appelé.
  - 1. Appuyer sur "Nouveau".
    - ⇒ Le masque suivant apparaît : "Nouveau format"
  - 2.  Sélectionner la désignation de la ligne dans la ligne "Colonne" qui contient les valeurs souhaitées.
  - 3. Appuyer sur "OK" pour confirmer la sélection.
    - ⇒ Le masque suivant apparaît : "Nom de format"
  - 4. Saisir la désignation du nouveau format.
    - ⇒ Le masque suivant apparaît : "Unité"
  - 5. Sélectionner l'unité dans laquelle les valeurs sont enregistrées dans la carte d'application.
  - 6. Appuyer sur "OK".
    - ⇒ Le masque suivant apparaît : "sélectionner format".
    - ⇒ Le nom du nouveau format s'affiche dans la ligne "Format".
  - 7. Appuyer sur "OK".
    - ⇒ La carte d'application est chargée. Ce processus peut prendre un peu plus de temps si la carte d'application est grande.
- ⇒ Le masque suivant apparaît : "Cartes d'application"

## Sélectionner le format disponible de la carte d'application

## Procédure

Pour sélectionner un format disponible de la carte d'application :

- Vous avez choisi une carte d'application.
  - Le masque "sélectionner format" est appelé.
  - 1. Appuyer sur "Format".
    - ⇒ La ligne "Format" est surlignée en bleu.
  - 2.  Sélectionner le format souhaité.
  - 3. Appuyer sur "OK" pour confirmer la sélection.
    - ⇒ La carte d'application est chargée.
- ⇒ Le masque "Cartes d'application" s'affiche.

## Supprimer les formats des cartes d'application

## Procédure

Pour supprimer un format :

- Le masque "Cartes d'application" est appelé.
- 1. Appuyer sur "Format".
  - ⇒ Le masque "Formats" s'affiche.
- 2. Appuyer sur "Format".
  - ⇒ La ligne avec les noms de format est surlignée en bleu.
- 3.  Sélectionner le format que vous souhaitez supprimer.

4.  - Confirmer la sélection.
5.  - Appuyer pour supprimer le format sélectionné.  
⇒ Le message suivant apparaît : "Ce format doit-il être véritablement supprimé ?"
6.  - Confirmer.  
⇒ Le format est supprimé.

## 8.2.6

### Adapter la carte d'application aux besoins actuels

Après l'importation de la carte d'application, vous pouvez :

- Modifier toutes les valeurs à un certain pourcentage,
- Modifier les valeurs sélectionnées à un nombre absolu.

#### Procédure

Ainsi vous modifierez toutes les valeurs simultanément :

- Vous avez choisi une carte d'application.
- Le masque « Cartes d'application » est demandé.
- Dans le masque, vous verrez une carte d'application :



1.  - Modifiez toutes les consignes simultanément.  
⇒ Le masque de saisie de données apparaît.
  2. Indiquez le pourcentage de variation de toutes les consignes. Le signe +/- permet de définir si la consigne doit augmenter ou diminuer.
  3. Cliquez sur « OK » pour confirmer.  
⇒ Le masque « Cartes d'application » s'affiche.
- ⇒ Toutes les valeurs de la colonne Taux ont été ajustées en fonction du pourcentage indiqué.

#### Procédure

Pour modifier une valeur sélectionnée :

- Vous avez choisi une carte d'application.
- Le masque « Cartes d'application » est demandé.
- Dans le masque, vous verrez une carte d'application :

1.  - Tournez le bouton de sélection.  
⇒ Dans la colonne Taux, un cadre bleu encadre une cellule.
  2.  - Sélectionnez la consigne à modifier.
  3.  - Appuyez.  
⇒ Le masque de saisie de données apparaît.
  4. Indiquez la nouvelle valeur.
  5. Cliquez sur « OK » pour confirmer.  
⇒ Le masque « Cartes d'application » s'affiche.
- ⇒ Une nouvelle valeur s'affiche dans la cellule modifiée.

## 9 Guidage automatique

Vous pouvez utiliser l'application TRACK-Leader pour créer des traces pilotes destinées au système d'autoguidage suivant :

- TRACK-Leader TOP

### 9.1

#### Consignes de sécurité fondamentales



Lorsque vous utilisez l'autoguidage, vous devez impérativement tenir compte des consignes de sécurité suivantes :

- En tant que conducteur, l'utilisation en toute sécurité du système d'autoguidage est sous votre responsabilité. Le système ne peut en aucun cas remplacer le conducteur. Pour éviter tout risque d'accident mortel ou de blessures graves provoqué par un engin se déplaçant de manière incontrôlée, vous ne devez jamais quitter le siège du conducteur lorsque le calculateur d'autoguidage est activé.
- Le système d'autoguidage ne peut pas contourner les obstacles. Le conducteur doit toujours garder sa trajectoire sous surveillance et reprendre la direction en main dès qu'un obstacle doit être contourné.
- Le système d'autoguidage NE CONTRÔLE PAS la vitesse de marche de l'engin. Le conducteur doit en permanence régler sa vitesse de manière à travailler en toute sécurité, à toujours garder le contrôle de l'engin et à éviter qu'il ne se renverse.
- Lorsqu'il est activé, le système d'autoguidage prend en charge le contrôle de la direction de l'engin, que ce soit lors d'essais, du calibrage ou du travail. Lorsque le système d'autoguidage est activé, les parties articulées de l'engin (roues, axes, articulations) peuvent présenter des comportements imprévisibles. Avant d'activer le système d'autoguidage, assurez-vous que personne ni aucun obstacle ne se trouvent à proximité de l'engin. Vous pourrez ainsi éviter des accidents graves voire mortels et des dégâts matériels.
- Il est strictement interdit d'utiliser le système d'autoguidage sur la voie publique ou autres espaces publics. Avant de vous engager sur une voie ou un espace public, assurez-vous que le calculateur d'autoguidage est désactivé.

### 9.2

#### Direction automatique TRACK-Leader TOP

	<b>AVERTISSEMENT</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Lisez la notice d'utilisation jointe « PSR ISO » avant la mise en service. Prenez en considération surtout les informations du chapitre « Sécurité ».</li> <li>◦ Soyez très attentif(attention) lors de l'utilisation de la direction automatique !</li> <li>◦ Désactivez la direction automatique si quelqu'un se rapproche à moins de 50 mètres de la machine pendant son fonctionnement.</li> </ul>

Tous les symboles de fonction dont vous avez besoin pour utiliser l'auto-guidage apparaissent directement dans la fenêtre de travail.

Symbole de fonction	Symbole de fonction alternatif	Description
		L'auto-guidage TRACK-Leader TOP est désactivé ou indisponible.
		Le calculateur de direction est monté et configuré, mais une erreur est survenue. Lisez le message d'erreur dans l'application calculateur JR de la direction.
		Activer l'auto-guidage. L'auto-guidage peut être activé, mais ne l'est pas.
		Désactiver l'auto-guidage. L'auto-guidage est activé.
		Diriger le véhicule vers la gauche. La touche de fonction ne marche pas lorsque TRACK-Leader TOP est désactivé.
		Diriger le véhicule vers la droite. La touche de fonction ne marche pas lorsque TRACK-Leader TOP est désactivé.

### 9.2.1

#### Tâches du conducteur

Le conducteur a les tâches suivantes :

- Le conducteur doit veiller à la sécurité. La direction automatique est aveugle. Elle ne peut pas reconnaître que quelqu'un se rapproche de la machine. Elle ne peut arrêter la machine ou éviter.
- Le conducteur doit freiner et accélérer
- Le conducteur doit faire demi-tour.

### 9.2.2

#### Activation et désactivation du système de guidage automatique

	<b>AVERTISSEMENT</b>
	<p><b>Risque d'un accident de la circulation</b></p> <p>Avec le système de guidage automatique activé, le véhicule peut sortir de la route et causer un accident. Des personnes peuvent ainsi être blessées ou il peut même y avoir des victimes.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Désactivez le système de guidage automatique avant de vous déplacer sur une route publique.</li> <li>◦ Retirez le moteur de direction du volant.</li> </ul>

La direction automatique ne fonctionne pas dans les cas suivants :

- En mode de guidage « Cercle »;
- Si les traces pilotes sont activées dans la fourrière.

Dans ces situations, vous devez diriger le véhicule manuellement.

**Procédure**

Vous activez la direction automatique comme suit :

- Vous avez configuré le calculateur de guidage automatique et TRACK-Leader TOP.
- Vous avez aménagé les traces pilotes.
- Vous avez placé le véhicule dans une voie de circulation et une trace pilote est activée.



- Dans le masque de travail apparaît le symbole de fonction

1. Déplacer le moteur au volant vers le volant. (seulement pour des systèmes avec moteur au volant.)



2. - Appuyer.

- ⇒ Le symbole de fonction est remplacé par le symbole de fonction suivant :
- ⇒ La direction automatique est activée.



3. Lorsque vous mettez en marche le véhicule, le moteur au volant pilote le véhicule de sorte qu'il se déplace le long de la trace pilote activée.

**Procédure**

Il y a plusieurs possibilités de désactiver la direction automatique :

1. Remuer le volant.

ou :



- Appuyer.

- ⇒ La direction automatique est désactivée.

- ⇒ Le symbole de fonction est remplacé par le symbole de fonction suivant:



**9.2.3**

**Déplacement des traces pilotes**

La direction automatique pilote le véhicule tout au long de la trace pilote activée.

Si, en raison de la dérive du signal GPS, la trace pilote activée ne correspond plus à la position réelle du véhicule, vous pouvez déplacer manuellement la trace pilote.

Ainsi, vous avez deux possibilités :

- Vous pouvez déplacer la trace pilote pour une traversée. Après le virage, l'ancienne position est récupérée.
- Vous pouvez déplacer la trace pilote de façon permanente.

**Procédure**

Pour déplacer la trace pilote pour une traversée :

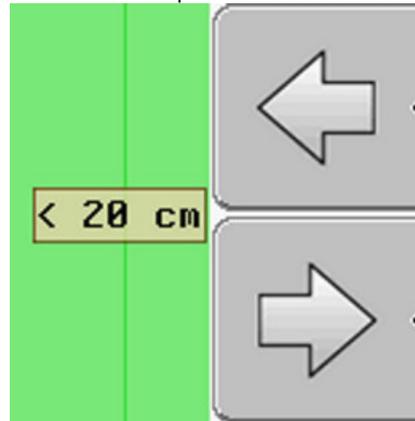


- Dans le masque de travail apparaît le symbole de fonction



1. - Appuyer pour conduire le véhicule parallèlement à la trace pilote activée.

⇒ À côté du symbole de fonction apparaît une information qui informe sur la distance et la direction dans laquelle la voie de circulation est déplacée :



⇒ Le véhicule est dirigé.

2. Le véhicule se déplace parallèlement à la trace pilote jusqu'à ce qu'une autre trace pilote soit activée.

### Procédure

Pour déplacer la trace pilote de façon permanente :

- Vous avez commencé un guidage

1.  - Appuyer.

2.  - Maintenir appuyé trois secondes pour déplacer les traces pilotes à la position actuelle.

⇒ La trace pilote est déplacée.

Voir le chapitre : Déplacement des traces pilotes [→ 38]

## 9.2.4

### Faire demi-tour

Au virage, le chauffeur doit reprendre le contrôle de la direction et il doit effectuer lui-même le demi-tour.

### Procédure

Vous faites demi-tour comme suit, si la direction automatique est activée :

- Dans le masque de travail apparaît le symbole de fonction : . La direction automatique est activée.

1. Prendre le volant et faire demi-tour.

⇒ La direction automatique est automatiquement désactivée, dès que le volant est remué.

⇒ Le symbole de fonction  est remplacé par le symbole de fonction suivant : .

2. Faire demi-tour.

⇒ La trace pilote suivante n'est activée que lorsque l'angle entre elle et le véhicule est plus petit que le paramètre réglé « angle de braquage ».

3.  - Activer la direction, dès que la trace pilote suivante est activée.

## 10 Mémoire

Lors de chaque séquence de travail dans un champ, un grand nombre de données sont générées. Nous les appelons « données de champ ». Les données de champ doivent être mémorisées de manière à pouvoir être utilisées ultérieurement.

### Type de données

Les données de champ sont formées des informations suivantes :

- Limites de champ
- Point de référence
- Traces pilotes
- Surfaces traitées
- Obstacles enregistrés

### Formats

Le terminal peut mémoriser les données de champ sous deux formats différents :

- Format ngstore - Il s'agit d'un format de données propres au terminal. Ce format est utilisé par défaut, il contient toutes les données de champ. [→ 60]
  - Le format ngstore est différent selon qu'un terminal à touches ou un terminal tactile est utilisé. Vous ne pouvez pas échanger les données entre un terminal à touches et un terminal tactile. Dans le chapitre suivant, il est décrit un moyen détourné d'y parvenir : Échange de données entre un terminal à touche et un terminal tactile [→ 65]
  - Les fichiers se trouvent dans le dossier « ngstore ».
  - Sur le PC, vous ne pouvez ouvrir les données ngstore qu'avec l'application TRACK-Guide Desktop. [→ 33]
- Format shp ou Format kml - Ce sont des formats standardisés gérés par un grand nombre de programmes GIS. [→ 61]
  - Le terminal peut convertir les données de limite de champ, de position d'obstacles et de surfaces traitées depuis le format ngstore aux format shp ou kml et les mémoriser ensuite sur une clé USB.
  - Le terminal peut également ouvrir les données de champ au format shp.
  - Les fichiers se trouvent dans le dossier « GIS ».

### Supports de données

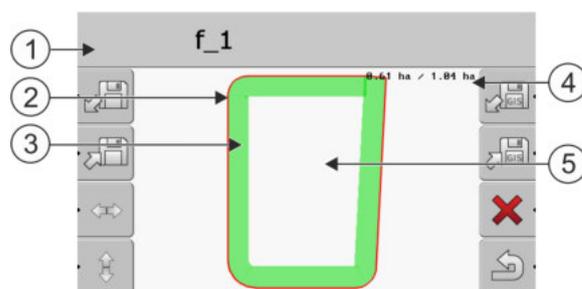
Toutes les données de champ sont enregistrées ensemble sur la clé USB.

### ISOBUS-TC

Lorsque vous traitez les commandes avec l'application ISOBUS-TC, vous ne devez pas enregistrer les données de champ dans TRACK-Leader. Les données sont automatiquement enregistrées avec la commande dans le fichier Taskdata.xml.

## 10.1

### Masque « Mémoire »



Informations dans le masque Mémoire

①	Nom de l'enregistrement chargé	④	Compteurs : Surface non-traitée/surface totale
②	Limite de champ	⑤	Surface non-traitée
③	Déplacements Surfaces ayant été traitées.		

### Icônes de fonction dans le masque « Mémoire »

Icône de fonction	Fonction
	Charge un enregistrement mémorisé depuis le dossier ngstore.
	Mémorise l'enregistrement ouvert dans le dossier ngstore.
	Charge des limites de champ, des points d'obstacle depuis le dossier GIS ou des cartes d'applications shp depuis le dossier Applicationmaps.
	Mémorise des limites de champ et les points d'obstacle dans le dossier GIS.
	Supprime l'enregistrement ouvert.
	Quitte le masque

## 10.2

### Données de champ au format ngstore

#### 10.2.1

#### Mémoriser les données de champ

##### Procédure

1. Passer au masque « Mémoire ».



⇒ Dans la zone principale, vous voyez le champ actuellement chargé ou traité.



2. - Appuyer.

⇒ Le masque de saisie de données apparaît.

3. Saisir le nom sous lequel doivent être mémorisées les données de champ.

⇒ Les données sont mémorisées sur la clé USB dans le répertoire « ngstore ».

⇒ Le champ est effacé de l'aperçu.

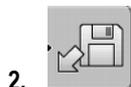
4. Si vous souhaitez continuer à traiter le champ directement, vous devez le charger.

## 10.2.2

### Charger les données des champs

#### Procédure

1. Passer au masque « Mémoire ».



2. - Appuyer.

⇒ La fenêtre « charger la sauvegarde » apparaît.



3. - Cliquer sur le champ désiré.

⇒ Dans la fenêtre « Mémoire » apparaît un aperçu du champ.

Le champ précédemment chargé comprend toutes les données de champ générés lors de la dernière séquence de travail. Si vous voulez poursuivre le travail, vous pouvez laisser telles qu'elles l'ensemble de ces données. Vous pouvez cependant également supprimer certaines des données affichées : par exemple les déplacements, la limite de champ ou les traces pilotes.

Voici comment supprimer les données de champ :

- Déplacements [→ 22] ;
- Limite de champ [→ 31] ;
- Traces pilotes [→ 38]

## 10.3

### Données de champ au format shp (Shape)

Vous pouvez convertir au format shp toutes les données de champ ngstore générées ou chargées.

Lors de la conversion au format shp, trois fichiers de données de champ sont créés. Chaque fichier comprend les données de champ suivantes :

- Limites de champ
- Points d'obstacle
- Surfaces traitées - dans ce fichier, l'ensemble de la surface traitée est partagée en zones distinctes. Si le terminal a travaillé avec un calculateur ISOBUS, la consigne utilisée pour chaque zone est mémorisée. Vous pouvez utiliser ce type de données pour générer une carte des consignes au moyen du programme GIS. Vous pouvez ensuite les convertir dans une carte d'application.

Les surfaces traitées ne peuvent être converties qu'au seul format shp. Il n'est cependant pas possible de rouvrir le fichier.

Chaque type de données est mémorisé dans un fichier shp indépendant. Le terminal ajoute la mention correspondante au nom du fichier :

- \_boundary = fichier de la limite de champ
- \_obstacles = fichier des points d'obstacle
- \_workareas = fichier des surfaces traitées

### 10.3.1

#### Conversion des données de champ au format shp

#### Procédure

1. Passer au masque « Mémoire ».





2. – Appuyer.
  - ⇒ Le masque de saisie de données apparaît.
3. Saisir le nom sous lequel doivent être exportées les données de champ.
  - ⇒ Les données sont mémorisées sur la clé USB dans le dossier « GIS ».

### 10.3.2

### Importation des limites de champ et des points d'obstacle au format shp

#### Procédure

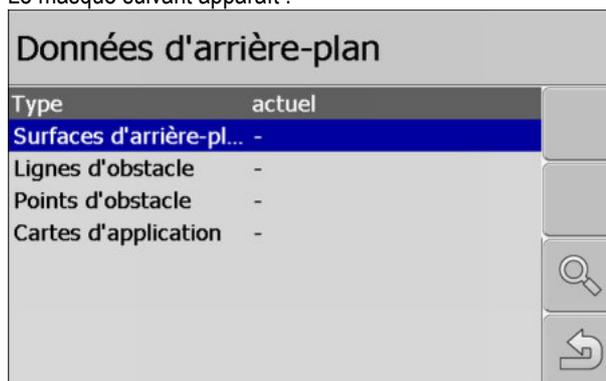
- Toutes les données, que vous souhaitez importer, se trouvent sur la clé USB dans le dossier « GIS ». Ce dossier ne doit pas contenir de sous-dossiers.
- Les données à importer sont au format WGS84.

1. Passer au masque « Mémoire ».



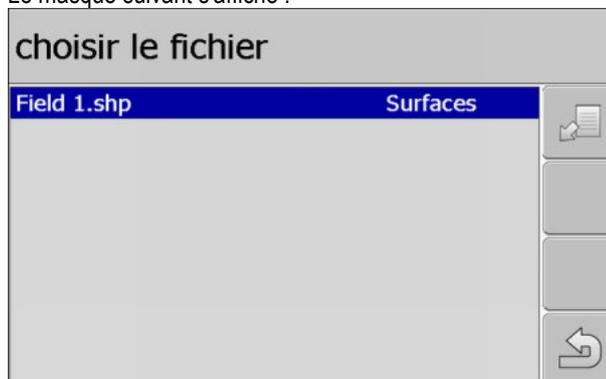
2.  – Appuyer.

⇒ Le masque suivant apparaît :



3. Pour charger une limite de champ, cliquez sur « Surfaces d'arrière-plan ». Pour charger la position des obstacles, cliquez sur « Points d'obstacle ». Si vous souhaitez importer ces deux types de données, vous devez procéder à deux importations consécutives. La rubrique de menu « Lignes d'obstacle » n'est pas opérationnelle.

⇒ Le masque suivant s'affiche :



Dans la colonne de gauche, vous pouvez voir la désignation du fichier contenant les données de champ. Dans la colonne de droite le type de données GIS. La désignation des données dépend de votre choix et du système GIS utilisé.

4. Marquer la ligne qui contient les données souhaitées.



5. - Appuyer.

⇒ Les données d'arrière-plan sont chargées.

Si vous souhaitez traiter le champ correspondant à ces limites de champ, vous pouvez démarrer un nouveau guidage.

## 10.4

### Réorganiser les données

L'objectif de la réorganisation des données est d'accélérer le fonctionnement du terminal.

Les données mémorisées sur la clé USB sont triées de telle sorte que le terminal puisse y accéder plus rapidement.

#### Procédure

1. Passer à la fenêtre « Mémoire ».



2. - Appuyer.

⇒ La fenêtre « charger la sauvegarde » apparaît.



3. - Appuyer.

⇒ La fenêtre « Maintenance des données » apparaît.



4. - Cliquer sur « Réorganisation des données ».

5. Le message suivant apparaît : « terminé »



6. - Valider.

## 10.5

### Voir les déplacements documentés

Vous pouvez voir les déplacements et vérifier si vous avez laissé quelque chose de côté.

#### Éléments de commande

Symbole de fonction	Signification
	Déplacer la sélection vers gauche ou vers droite
	Déplacer la sélection en haut ou en bas
	Zoomer

#### Procédure

1. Passer à la fenêtre « Mémoire »

2. Charger le champ souhaité.



3. - Zoomer.



4. - Tenir appuyé la touche de fonction.

5.  - Tourner le bouton de réglage.  
⇒ La sélection est déplacée.

## 10.6

### Effacer les champs de la clé USB

Vous pouvez effacer des champs entiers avec toutes les données de champ correspondantes de la clé USB.

#### Procédure

Pour supprimer un champ :

1. Passez à la fenêtre "La mémoire".

2.  - Appuyez.  
⇒ La fenêtre "charger la sauvegarde" apparaît.

3.  - Sélectionner le fichier avec le champ à supprimer.

4.  - Supprimer le fichier sélectionné.  
⇒ Le message suivant apparaît : "Supprimer cet enregistrement ?"

5.  - Confirmer.

⇒ Le nom du fichier et les données de champ disparaissent du tableau.

## 10.7

### Effacer les déplacements

Vous pouvez effacer les déplacements de tous les champs mémorisés. Les autres données de champ [→ 59] ne sont pas effacées.

Vous pouvez effectuer cela par exemple à la fin de la saison.

#### Procédure

1. Passez à la fenêtre "La mémoire".

2.  - Appuyez.  
⇒ La fenêtre "charger la sauvegarde" apparaît.

3.  - Sélectionnez le champ voulu.

4.  - Appuyez.

5. La fenêtre "Maintenance des données" apparaît.

6.  - Cliquez sur "Effacer les déplacements".  
⇒ Le message suivant apparaît : "Toutes les surfaces traitées vont être effacées! Continuer ?"

7.  - Confirmer.

## 10.8

### Échange de données entre un terminal à touche et un terminal tactile

Si vous avez jusqu'ici travaillé avec un terminal à touche (p. ex. TRACK-Guide II), et êtes passé au terminal tactile, tenez compte des informations suivantes pour transférer les données :

- Les données stockées dans le dossier « ngstore » ne sont pas compatibles avec les deux types de terminaux. Vous ne pouvez pas ouvrir directement les fichiers ngstore généré par un terminal à touche avec un terminal tactile. Vous avez cependant la possibilité de convertir les limite de champ et les obstacles de l'un des terminaux au format shp et de les ouvrir ensuite avec l'autre terminal. La procédure figure ci-dessous.
- Les versions jusqu'à 04.08.01 du logiciel ont mémorisé les fichiers shp du terminal à touches dans le dossier « Navguideexport ». Seules les nouvelles versions du logiciel mémorisent les données dans le dossier « GIS ».

#### Procédure

Vous pouvez transférer les données de champ d'un terminal à touches de la manière suivante :

1. Dans TRACK-Leader, ouvrez le masque « Mémoire » sur le terminal à touche.



2. - Chargez l'enregistrement correspondant à un champ dont vous voulez transférer les données.



3. - Convertissez l'enregistrement ouvert au format GIS.  
⇒ Les données du champ sont mémorisées sur la clé USB dans le répertoire « navguideexport ». À partir de la version V04.09.17 du logiciel, ce dossier se nomme « GIS ».

4. Répétez cette procédure pour tous les champs dont vous souhaitez transférer les données.
5. Branchez la clé USB sur un PC.
6. Renommez le dossier « navguideexport » en « GIS ». À partir de la version V04.09.17 du logiciel, ce dossier se nomme « GIS » par défaut.
7. Branchez la clé USB sur le terminal tactile.
8. Ouvrez l'application « TRACK-Leader ».
9. Tapez sur « Mémoire ».



10. - Ouvrez la limite de champ au format shp.



11. - Mémorisez l'enregistrement ouvert.  
⇒ La limite du champ est mémorisée dans le dossier « ngstore ».

Vous pouvez de la même manière transférer des données depuis le terminal tactile vers le terminal à touche.

## 10.9

### Éliminer des données des champs

En cas de suppression des données de champ, toutes les informations correspondantes sont effacées de la mémoire temporaire du terminal.

Vous devez supprimer les données correspondant à un champ après traitement, pour pouvoir traiter un nouveau champ.

### INDICATION

#### Perte des données

Les données de champ que vous rejetez ne peuvent être reconstituées.

- Sauvegardez toutes les données de champ importantes, avant de les rejeter.

#### Procédure

1. Passer à la fenêtre « Mémoire »:



2.  - Appuyer.

⇒ Les données de champ du champ actuellement chargé sont rejetées.

## 11 Configuration

Vous trouverez dans ce chapitre l'explication de tous les réglages que vous devez configurer.

Tous les paramètres pour la configuration se trouvent dans le masque « Réglages ». Ils sont regroupés de la manière suivante :

- Général - Paramètres impliqués dans tous les modules de TRACK-Leader.
- TRACK-Leader - Paramètres de configuration du guidage parallèle. Ainsi, ils sont nécessaires pour tous les modules.
- SECTION-Control - Paramètres dont vous avez besoin pour la coupure automatique des tronçons.
- TRACK-Leader TOP - Paramètres pour l'autoguidage TRACK-Leader TOP
- Profils machine - Profils enregistrés des machines et des engins de votre parc de matériel.

Le nombre des groupes de paramètres affichés dépend des modules que vous avez activés dans le menu « Général ».

### Ce que vous devez configurer

Module	Chapitre
TRACK-Leader	Configuration des réglages « Général » [→ 68] Configuration de TRACK-Leader [→ 70]
SECTION-Control	Configuration des réglages « Général » [→ 68] Configuration de TRACK-Leader [→ 70] Configurer SECTION-Control [→ 72]
TRACK-Leader TOP	Configuration des réglages « Général » [→ 68] Configuration de TRACK-Leader [→ 70] Configurer TRACK-Leader TOP [→ 84]
VARIABLE RATE-Control	Aucun réglage supplémentaire nécessaire [→ 51]

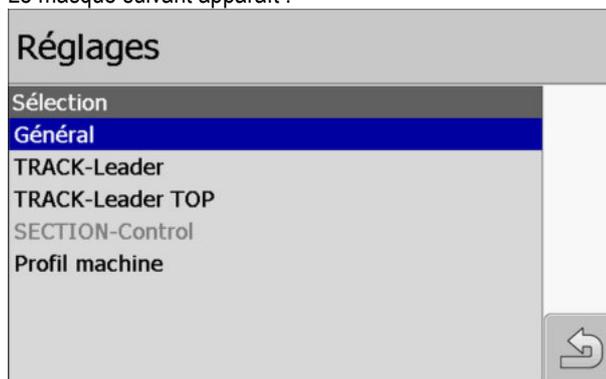
### Procédure

Pour ouvrir les masques pour la configuration :

1. Passer au masque « Réglages » :



⇒ Le masque suivant apparaît :



2. Cliquez sur la ligne de l'application souhaitée.

⇒ Il s'affiche une liste de paramètres.

Dans les sous-chapitres suivants, vous allez trouver l'explication des paramètres.

## 11.1

### Configuration des réglages « Général »

Dans ce menu, vous pouvez régler la représentation à l'écran et activer certaines fonctions.

#### SECTION-Control

Ce paramètre détermine si la commande automatique des tronçons est activée ou non.

Si une mission est démarrée dans ISOBUS-TC, ce paramètre ne peut être modifié.

Valeurs possibles :

- « Oui »  
SECTION-Control est activé. Des données machine, p.ex. la largeur de travail, sont reprises automatiquement du calculateur connecté.  
Condition préalable : Un calculateur ISOBUS doit être raccordé.
- « Non »  
SECTION-Control est désactivé. Seul le guidage en parallèle TRACK-Leader est activé.  
Si aucun calculateur ISOBUS n'est raccordé, vous devez définir un profil pour chaque machine.  
Voir : Profil de la machine [→ 85]

#### TRACK-Leader TOP

Ce paramètre vous permet d'activer la prise en charge de la direction automatique Reichardt TRACK-Leader TOP.

Valeurs possibles :

- « Oui »  
Autoguidage activée.
- « Non »  
Autoguidage désactivée.

#### Avertissements sonores

Ce paramètre décide si un avertissement sonore doit retentir à proximité des limites de champ et des obstacles enregistrés.

Valeurs possibles :

- « Oui »
- « Non »

#### Avertissement sonore avant limite de champ

Grâce à ce paramètre, vous pouvez désactiver l'avertissement sonore émis à proximité de la limite de champ, par exemple pour traiter la fourrière sans signal de rappel. Pour reprendre le travail en dehors des fourrières, réactivez ce paramètre.

Valeurs possibles :

- « Oui » – Avertissement sonore activé
- « Non » – Avertissement sonore désactivé

### Transparence de trace

Ce paramètre décide si des chevauchements doivent être affichés sur l'écran et la manière dont cela doit avoir lieu.

Valeurs possibles :

- „0“  
Les chevauchements ne sont pas affichés.
- „1“ – „6“  
Intensité de la couleur, avec laquelle les chevauchements doivent être marqués.
- „3“  
Valeur standard

### Afficher grille

Affiche une grille dans l'écran de guidage.

Les distances entre les lignes de la grille correspondent à la largeur de travail saisie. Les lignes de la grille sont orientées vers les axes nord-sud et est-ouest.

### Orientation des cartes

Ce paramètre définit ce qui doit tourner lors de la direction. Carte d'arrière-plan ou symbole de véhicule.

Valeurs possibles :

- « Véhicule déterminé »  
Le symbole du véhicule reste immobile à l'écran.
- « Champ déterminé »  
Le symbole du véhicule se déplace à l'écran. La carte d'arrière-plan reste immobile.

### Aplanir direction

Lorsque le récepteur GPS installé sur le toit de la cabine du tracteur tourne beaucoup, les voies de circulation affichées sur l'écran peuvent être très crantées.

Par l'option « Aplanir direction » sont aplanies les voies de circulation affichées.

Les indications varient d'un récepteur GPS à l'autre.

Valeurs possibles :

- « Oui »
  - Récepteur DGPS A100 ou A101  
Si vous n'utilisez pas TRACK-Leader TOP et que le récepteur est raccordé au calculateur de guidage automatique.
  - Récepteur DGPS/GLONASS AG-STAR ou SMART-6L  
Toujours.
- « Non »
  - Récepteur DGPS A100 ou A101  
Si vous n'utilisez pas TRACK-Leader TOP et que le récepteur est raccordé au terminal.

### Mode démo

Démarre une simulation de l'application.

## 11.2

### Configuration de TRACK-Leader

#### Numérotation traces pilotes

Ce paramètre détermine la manière dont les traces pilotes aménagées sont numérotées.

Valeurs possibles :

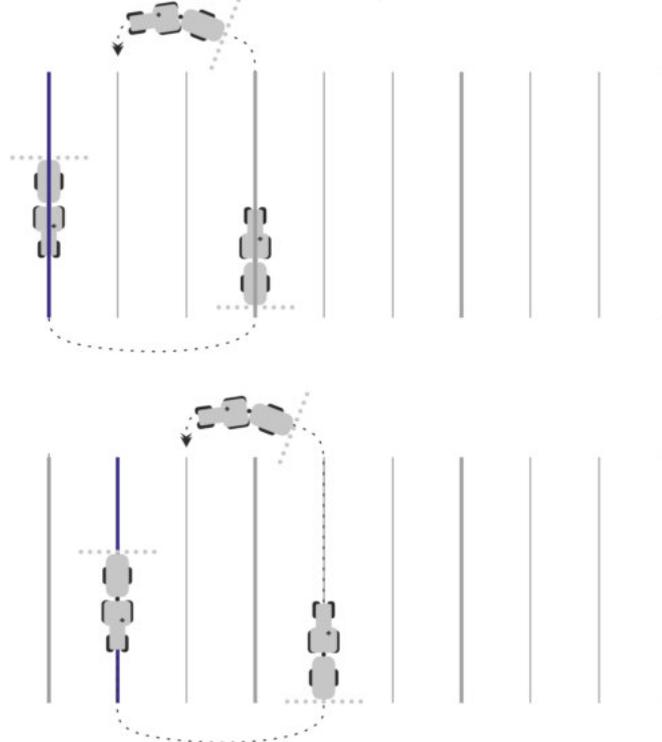
- « absolu »  
Les traces pilotes ont des numéros fixes. La ligne AB reçoit le numéro 0. Les traces pilotes à gauche et à droite de la ligne AB sont numérotées.
- « relatif »  
Les traces pilotes sont renumérotées à chaque fois que le véhicule active une nouvelle trace pilote. La trace pilote activée a toujours le numéro 0.

#### Mode intervalles

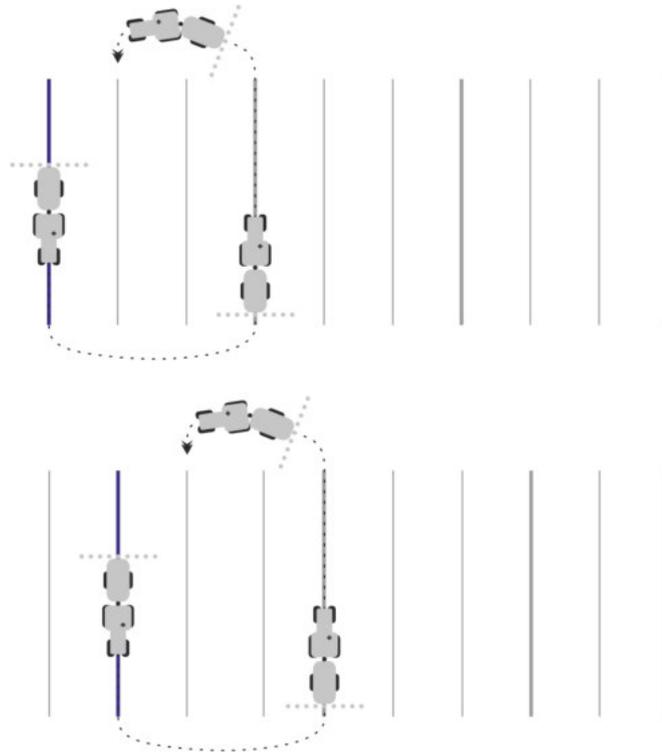
Si vous utilisez la fonction « Intervalle », vous pouvez définir si le marquage des traces pilotes à traiter doit changer durant le travail.

#### Réglages possibles

- « absolu » – les traces pilotes marquées au début restent toujours marquées même si vous suivez une autre ligne pilote non marquée :



- « relatif » – avec ce réglage, toutes les traces pilotes mises en évidence sont décalées dès lors que vous suivez une ligne qui n'a pas été précédemment mise en évidence.



### Sensibilité

Réglage de la sensibilité de la barre de guidage.

À combien de centimètres de décalage doit être activé une LED sur la barre de guidage ?

- Valeur standard : 30 cm

Cette valeur signifie une sensibilité de 15 cm vers la gauche et 15 cm vers la droite.

### Prévisualisation

Ce paramètre détermine à combien de mètres avant le véhicule l'affichage de prévisualisation de l'écran Lightbar calcule la position future du véhicule.

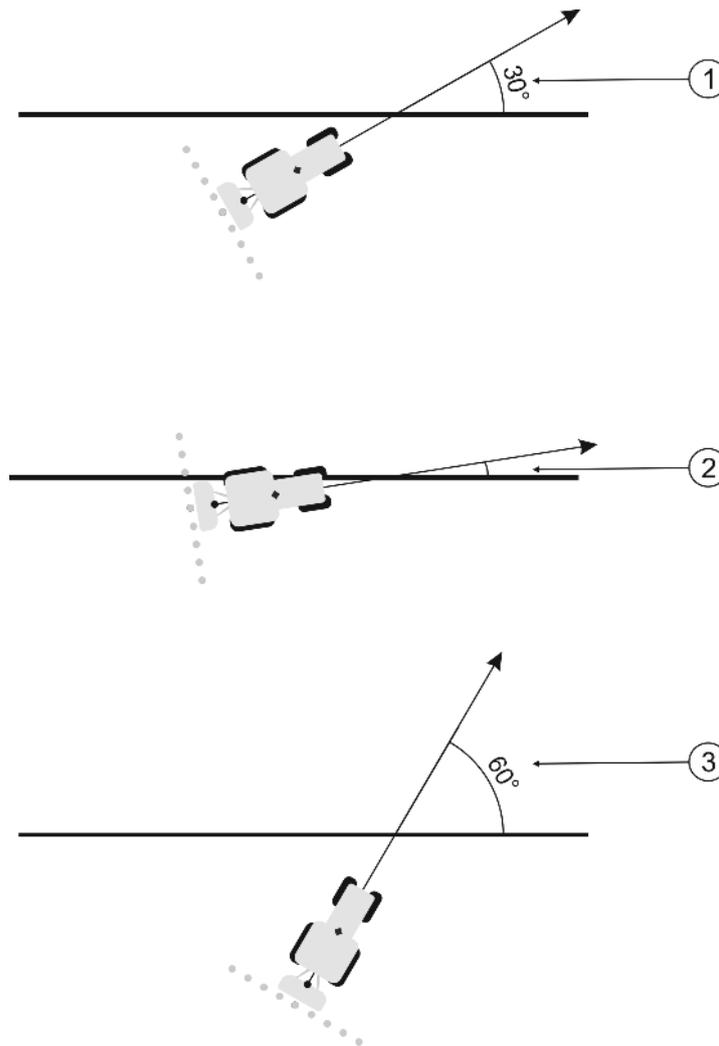
- Valeur standard : 8 m

### Angle de braquage

Ce paramètre vous permet de régler l'angle maximal avec lequel le système active une trace pilote.

Si l'angle formé par l'engin et la trace pilote est inférieur à la valeur définie, celle-ci est activée. Si

l'angle est supérieur, la trace pilote est ignorée.



Comportement du terminal avec un angle de braquage de 30°

①	Angle entre l'engin et la trace pilote = 30° La trace pilote est activée.	Angle entre l'engin et la trace pilote = 60° La trace pilote n'est pas activée.
②	Angle entre l'engin et la trace pilote < 30° La trace pilote est activée.	

- Valeur standard : 30 degrés.
- Valeur pour TRACK-Leader TOP : 85 degrés.

### Dist. points contour

Lors de l'enregistrement de la ligne AB en mode contour, des points sont mémorisés en continu. Plus il y a de points, plus les traces pilotes tracées sont précises. Cela ralentit pourtant le fonctionnement du terminal.

Le paramètre détermine la distance à laquelle les points sont placés. La valeur optimale peut être différente pour chaque champ et machine.

- Valeur standard: 500 cm

## 11.3

### Configurer SECTION-Control

Dans cette étape de configuration, vous configurez la commande de tronçons pour votre calculateur ISOBUS.

L'application détecte chaque calculateur ISOBUS à l'aide de son ID ISO et crée un profil distinct pour chacun. Ainsi, pour votre distributeur d'engrais, vous pouvez configurer des paramètres totalement différents de ceux de votre semoir ou pulvérisateur.

## Procédure

Le paramètre « SECTION-Control » du menu « Général » est activé.

1. Passez au masque « SECTION-Control » :



⇒ Une liste de tous les profils de calculateurs ISOBUS ayant déjà été raccordés au terminal au moins une fois apparaît. À chaque raccordement d'un nouveau calculateur ISOBUS au terminal, un nouveau profil est créé.

2.  - Avec le bouton de sélection, cliquez sur le calculateur ISOBUS pour lequel vous souhaitez configurer SECTION-Control. Le calculateur raccordé est indiqué d'un point vert.

⇒ Une liste des paramètres réglés apparaît.

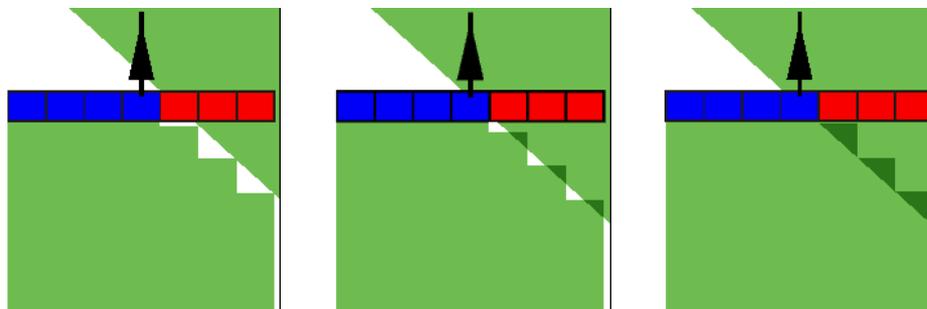
3. Régler les paramètres. Sur les pages suivantes, vous en trouverez l'explication.

## Paramètres pour SECTION-Control

### Degré de chevauchement

Le degré de chevauchement lors du travail d'une surface cunéiforme.

Le « degré de chevauchement » réglé est influencé dans le cas des tronçons extérieurs par le paramètre « tolérance de chevauchement ».



0 % degré de chevauchement

50 % degré de chevauchement

100 % degré de chevauchement

Valeurs possibles :

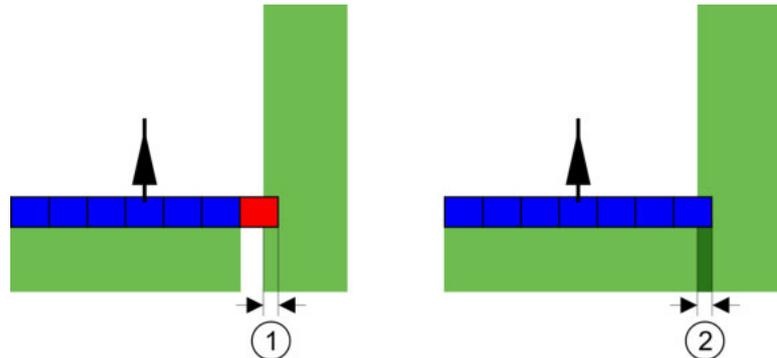
- 0 % - chaque tronçon n'est activé que lorsque vous avez complètement quitté la surface travaillée. Lors du déplacement sur une surface travaillée, le tronçon n'est arrêté que lorsqu'il est 1 % au-dessus de la surface travaillée.
- 50 % - chaque tronçon n'est activé que lorsque vous avez quitté une moitié de la surface travaillée. Lors du déplacement sur une surface travaillée, le tronçon n'est arrêté que lorsqu'il est 50 % au-dessus de la surface travaillée. À un « degré de chevauchement » de 50 %, la tolérance de chevauchement n'a aucun effet.
- 100 % - chaque tronçon n'est activé que lorsque vous avez quitté 1 % de la surface travaillée. Lors du déplacement sur une surface travaillée, le tronçon n'est arrêté que lorsqu'il est 100 % au-dessus de la surface travaillée.

## Tolérance de chevauchement

Utilisez ce paramètre pour définir un chevauchement admissible. Les tronçons extérieurs ne sont connectés que lorsque le chevauchement est plus grand que la valeur de ce paramètre.

La « tolérance de chevauchement » s'applique seulement au tronçon extérieur de gauche et de droite. Tous les autres tronçons ne sont pas influencés par ce paramètre.

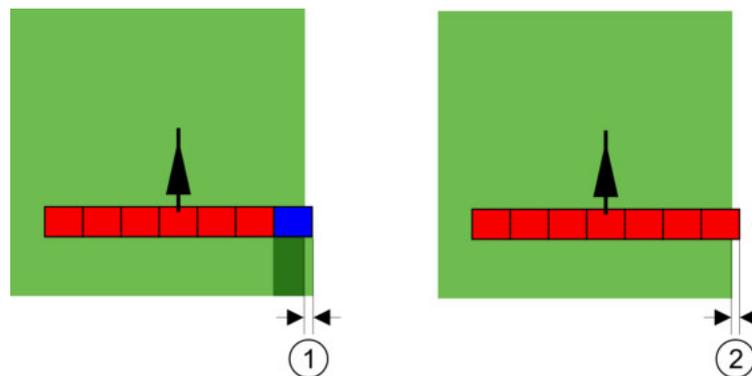
Les illustrations suivantes montrent comment agit le paramètre « tolérance de chevauchement » à un « degré de chevauchement » de 0 %. Vous pouvez voir la tolérance de chevauchement réglée sous les illustrations.



Tolérance de chevauchement si degré de chevauchement de 0 % : dans les deux cas, chevauchement de 25 cm.

①	Tolérance de chevauchement 0 cm Le tronçon est ici immédiatement désactivé.	②	Tolérance de chevauchement 30 cm Le tronçon n'est pas désactivé ici, parce que le chevauchement actuel est moindre que 30 cm.
---	--	---	--

Si vous avez réglé le paramètre « Degré de chevauchement » à 100 %, le paramètre « Tolérance de chevauchement » joue un rôle important quand vous quittez une surface déjà traitée. Par exemple, quand vous tournez vers une fourrière déjà traitée.



Tolérance de chevauchement si degré de chevauchement de 100% : dans les deux cas, la surface traitée a été laissée à 25 cm.

①	Tolérance de chevauchement : 0 Si seulement 1 % du tronçon quitte la surface traitée, le tronçon entier est activé.	②	Tolérance de chevauchement : 30 cm La tolérance de chevauchement permet d'éviter les chevauchements inutiles. Le tronçon droit n'est activé que si vous avez quitté plus de 30 cm de la surface traitée.
---	--	---	--

Valeurs possibles :

**Recommandation** : Si vous travaillez avec DGPS, la tolérance de chevauchement ne doit pas être inférieure à 30 cm. Pour les appareils à larges tronçons, p. ex. les distributeurs d'engrais, réglez les valeurs en conséquence :

- Tolérance 0 cm  
Le tronçon extérieur est coupé dès qu'il pénètre au-dessus d'une surface préalablement traitée. Dès qu'il commence à quitter celle-ci, il est de nouveau ouvert.
- Autre valeur  
Le tronçon extérieur est coupé ou réouvert si le chevauchement est plus grand que cette valeur.
- Valeur maximale  
La moitié de la largeur du tronçon extérieur.

### Tolérance de chevauchement limite de champ

Utilisez ce paramètre pour éviter que les tronçons ne soient connectés à la limite de champ en cas de chevauchement minimal.

Le paramètre fonctionne exactement comme la « tolérance de chevauchement », mais agit seulement lorsque l'on dépasse la limite de champ.

Avant de modifier la distance, assurez-vous que c'est sûr pour le milieu et son environnement dans la situation actuelle.

### Buses chevauchantes (EDS)

Ce paramètre est uniquement utilisable pour les pulvérisateurs ayant la fonction connexion des buses individuelles. Sur les autres systèmes, il n'est pas du tout affiché.

Utilisez le paramètre pour régler le nombre de buses qui doivent travailler en se chevauchant.

### Inertie

L'inertie est le temps qui s'écoule entre le moment où le terminal envoie un ordre et celui où la machine l'exécute.

Ce temps peut varier pour chaque machine.

Pour la configuration, il y a deux paramètres :

- « Inertie lors de la marche » (au démarrage)
- « Inertie lors de l'arrêt » (à l'arrêt)

Si vous avez un calculateur ISOBUS qui transmet les temps d'inertie à SECTION-Control, vous ne devez pas modifier ces paramètres. Dans ce cas, la valeur qui s'affiche est le texte « ISO ».

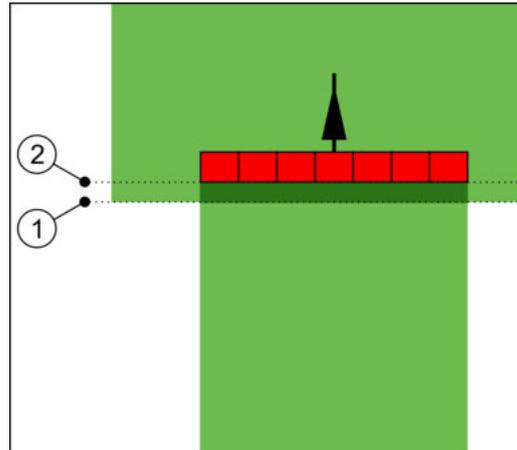
### Exemple

Si dans le cas d'un pulvérisateur, un tronçon se déplace sur une surface déjà travaillée, il doit être désactivé immédiatement. Le logiciel envoie à cet effet un signal de désactivation à la valve du tronçon. Ainsi la vanne se referme et la pression du tuyau tombe. Jusqu'à ce que plus rien ne soit épandu des buses. Cela dure environ 400 millisecondes.

Il en résulte un chevauchement de l'épandage sur ce tronçon pendant 400 millisecondes.

Pour éviter cela, le paramètre « Inertie lors de l'arrêt » doit être réglé à 400 ms. Le signal est maintenant transmis 400 millisecondes plus tôt à la valve du tronçon. L'épandage peut ainsi être arrêté ou commencé au moment approprié.

L'illustration suivante explique comment fonctionne l'inertie. Dans l'illustration est affiché le comportement réel et non pas l'affichage sur l'écran.



Inertie lors de l'arrêt réglée sur 0. Si la durée de retard réglée est trop basse, l'épandage sera fait en chevauchement.

①	À ce point, la valve du tronçon a reçu un signal d'arrêt.	②	À ce point, le pulvérisateur a arrêté d'épandre.
---	---	---	--

Valeurs possibles :

- « Inertie lors de la marche »  
Saisir ici le retard à l'activation d'un tronçon. Si le tronçon réagit trop tardivement au signal d'activation, augmentez cette valeur.  
par exemple :
  - Valve électrovanne 400 ms
  - Valve électromoteur 1200 ms
- « Inertie lors de l'arrêt »  
Saisir ici le retard à la désactivation d'un tronçon. Si le tronçon réagit trop tardivement au signal de désactivation, augmentez cette valeur.  
par exemple :
  - Valve électrovanne 300 ms
  - Valve électromoteur 1200 ms

### Modèle de machine

Ce paramètre détermine la manière dont la barre de travail doit suivre le symbole du récepteur GPS.

Valeurs possibles :

- « Automoteur »  
Réglage pour les appareils agricoles automoteurs.
- « Mach.traînée »  
Réglage pour les appareils agricoles qui sont tirés par un tracteur.
- « désactivé »  
Réglage pour les machines portées.

### Ecran Lightbar

Type d'écran Lightbar.

Valeurs possibles :

- « désactivée »  
Type d'écran Lightbar.

- « graphique »  
Écran Lightbar en mode graphique
- « text »  
Écran Lightbar en mode texte
- « SECTION-View »  
Active SECTION-View

### Domaine d'application

Ce paramètre permet de désactiver l'épandage lors du demi-tour dans les vignes.

Lorsque l'angle formé par la trace pilote et l'engin dépasse 30°, le système déduit que celui-ci effectue un demi-tour. Dans ce cas, l'épandage est interrompu dans tous les tronçons.

Limitations :

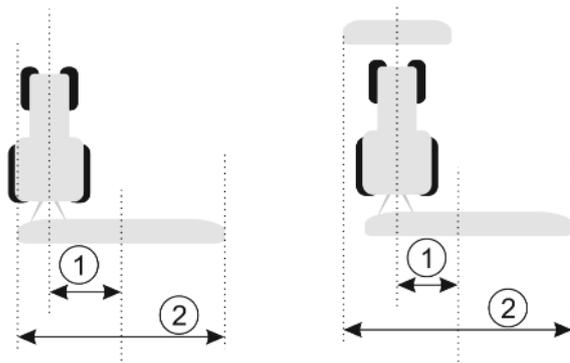
- Cela ne fonctionne que dans les modes de guidage suivants : parallèle, contour, A+
- Lorsqu'une fourrière est marquée, la fonction est désactivée
- Lorsque le paramètre « Modèle de machine » est défini à « Mach.trainée », ce n'est pas l'angle formé par le tracteur et la trace pilote qui est estimé mais l'angle formé entre celle-ci et l'appareil attelé.

Valeurs possibles :

- « Standard » - la fonction est désactivée.
- « Viticulture » - la fonction est activée.

### Décalage de la machine

Vous pouvez utiliser ces paramètres pour décaler la largeur de travail vers la gauche ou vers la droite. Saisissez la valeur en cm du décalage du milieu de la largeur de travail par rapport à l'axe longitudinal du tracteur.



À gauche : Tracteur avec un appareil de travail ; centre : Tracteur avec deux appareils ; droite : Pulvérisateur en marche en crabe

①	Décalage de la machine : distance entre le centre du tracteur et le centre de toute la largeur de travail	②	Largeur de travail entière
---	---	---	----------------------------

Valeurs possibles :

- Saisir une valeur positive, p. ex. : **90 cm**  
Si l'appareil est décalé vers la droite.
- Saisir une valeur négative, p. ex. : **-90 cm**  
Si l'appareil est décalé vers la gauche.

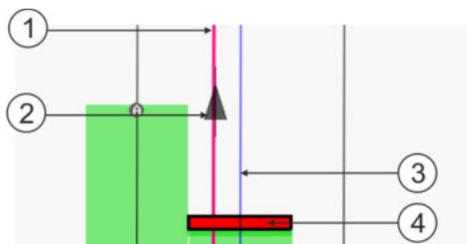
### Mode de fonctionnement

La saisie d'une valeur différente de 0 pour ce paramètre aura les conséquences suivantes :

- une trace pilote rouge s'affiche dans le masque de travail à une certaine distance de la ligne bleue.
- la barre de travail est décalée sur le côté. La trace pilote bleue passe exactement en son milieu.

Lorsque le décalage de l'appareil a été paramétré, vous devez utiliser TRACK-Leader d'une manière différente :

1. il faut diriger l'engin de manière à ce que la flèche suive la ligne rouge ! Le milieu de la barre de travail suit alors la trace pilote bleue.



Traces pilote avec des appareils décalés

①	Trace pilote rouge - indique l'axe du tracteur	③	Trace pilote bleue - indique le milieu de la barre de travail
②	Flèche - symbolise la position du récepteur GPS	④	Barre de travail

### 11.3.1

## Calibrage inertie lors de la marche et inertie lors de l'arrêt

Ce chapitre est destiné à l'utilisateur avancé.

Avant de lire ce chapitre :

- Apprenez comment utiliser le terminal.
- Apprenez comment utiliser le SECTION-Control.

Les valeurs standard des paramètres « Inertie lors de la marche » et « Inertie lors de l'arrêt » sont déjà réglées pour le travail avec la plupart des pulvérisateurs.

#### Quand faut-il calibrer ?

Calibrez les paramètres dans les cas suivants:

- Si vous utilisez une autre machine agricole avec SECTION-Control.
- Si la machine agricole se connecte trop tard ou trop tôt en roulant sur une surface déjà traitée.
- Si la machine agricole se connecte trop tard ou trop tôt en roulant sur une surface déjà traitée.

Dans les chapitres suivants, vous apprendrez à étalonner les paramètres.

Les chapitres et exemples ont été décrits en utilisant l'exemple d'un pulvérisateur. Vous devez procéder de même pour les autres machines agricoles.

### Les phases du calibrage

Le calibrage est composé de plusieurs phases:

1. Préparation du calibrage
2. Premier passage d'un champ
3. Deuxième passage d'un champ
4. Marquage des limites d'épandage
5. Calcul de la valeur de correction
6. Correction des paramètres « Inertie lors de la marche » et « Inertie lors de l'arrêt »

Les phases sont décrites plus en détail dans les chapitres suivants.

### Préparation du calibrage

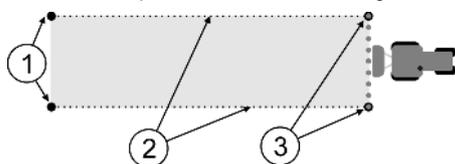
Vous avez besoin des ressources et personnes suivantes pour effectuer le calibrage:

- Deux observateurs - deux personnes marquant les surfaces traitées avec des plots.
- Outils pour le marquage des surfaces traitées:
  - env. 200 à 300 m de ruban de limitation
  - 8 plots pour les marquages sur le champ
- Pulvérisateur avec de l'eau claire dans le réservoir.

### Premier passage

A cette phase de calibrage, vous devez passer le champ dans une trace.

L'image suivante montre les points que vous devez marquer avant et après le passage. Vous trouvez le mode d'emploi en-dessous de l'image.



Résultat du premier passage

①	<b>Plots</b> Marquez les extrémités extérieures des tronçons avant le passage	③	<b>Plots</b> Marquez les extrémités extérieures des tronçons après le passage
②	<b>Ruban de limitation entre les plots</b> Marque les limites du passage		

### Procédure

Travaillez le champ pour le calibrage de l'inertie de cette manière:

1. Démarrer un nouveau guidage avec SECTION-Control
  2. Monter le pulvérisateur au départ du passage. Le passage ne devrait pas être trop près des limites du champ pour que vous ayez assez de place pour le deuxième passage.
  3. Déplier la rampe.
  4. Marquer les extrémités extérieures par des plots.
  5. Passer 100 à 200 mètres tout droit en épandant de l'eau claire.
  6. Stopper et mettre à l'arrêt le pulvérisateur après 100 à 200 mètres.
  7. Mémoriser le passage dans TRACK-Leader. Ainsi, le calibrage peut être reproduit.
  8. Marquer les extrémités extérieures par des plots.
  9. Relier les plots avec un ruban de limitation. Ainsi, les limites du passage sont marquées dans le champ.
  10. Fixer le ruban de limitation sur le sol avec des pierres ou de la terre.
- ⇒ Vous avez fait le premier passage et marqué les limites d'épandage.

## Deuxième passage

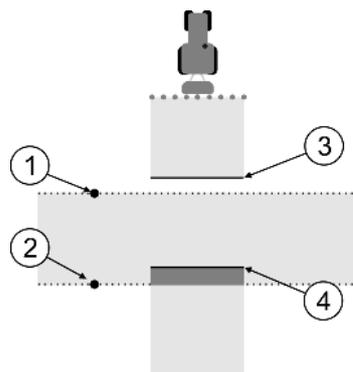
Dans cette phase, vous devez traiter la surface perpendiculairement au premier passage. Vous devez ensuite vérifier si la pulvérisation ne se coupe pas trop tard ou trop tôt. Il est important que vous procédiez à vitesse constante et que vous consignez celle-ci.

	 <b>ATTENTION</b>
	<p><b>Risque de blessures par le pulvérisateur en mouvement</b></p> <p>Des observateurs aidant au calibrage peuvent être percutés par la rampe.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Donnez-leur des instructions précises. Expliquez-leur les dangers encourus.</li> <li>◦ Veillez en permanence à ce que les observateurs se tiennent à une distance suffisante de la rampe.</li> <li>◦ Arrêtez immédiatement le pulvérisateur dès qu'un observateur en est trop rapproché.</li> </ul>

Dans cette phase, vous avez besoin de l'aide d'une ou de deux personnes. Ces personnes observeront le passage et le comportement du pulvérisateur et marqueront les limites de l'épandage.

Veillez donner des instructions précises à ces personnes et avertissez-les de dangers encourus.

L'image suivante montre comment les observateurs doivent être positionnés et ce qui doit finalement se passer.



Passage 2

①	Position du premier observateur	③	Cette ligne marque l'endroit où la pulvérisation commence en quittant la surface précédemment traitée.
②	Position du deuxième observateur	④	Cette ligne marque l'endroit où la pulvérisation s'arrête en passant sur la surface précédemment traitée.

### Procédure

- Le réservoir est rempli d'eau claire.
- Les observateurs sont à distance de sécurité de la rampe du pulvérisateur.
- Un guidage du premier passage a démarré.
- SECTION-Control est en mode automatique.

1. Placez le pulvérisateur perpendiculairement au passage précédemment traité, à une distance de 100 m env.
2. Passez à vitesse constante (p. ex. : 8 km/h) sur la surface précédemment traitée. Notez la vitesse à laquelle vous avancez. Procédez à la pulvérisation de l'eau.

3. Les observateurs doivent être positionnées aux limites de passage précédemment jalonnées, à distance de sécurité de la rampe.
  4. Les observateurs doivent noter à quels endroits la pulvérisation s'arrête et reprend lorsque vous passez sur la surface précédemment traitée.
- ⇒ Vous savez maintenant comment se comporte le pulvérisateur au passage d'une surface déjà traitée.

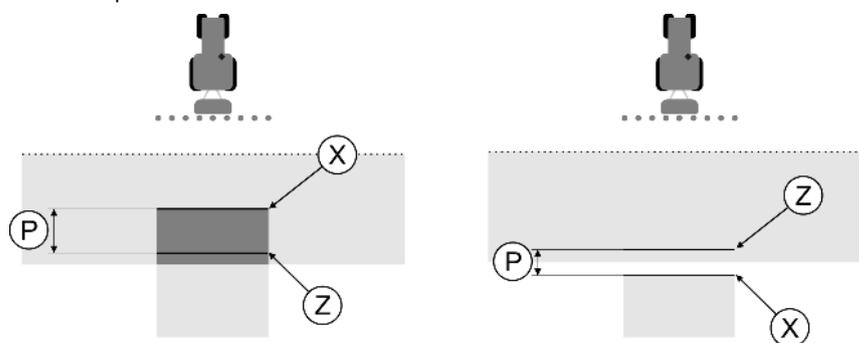
Afin d'obtenir des résultats encore plus précis, vous pouvez répéter cette procédure plusieurs fois.

### Marquer les limites de l'épandage - pour l'inertie lors de l'arrêt

Dans cette phase, vous devez marquer l'arrêt d'épandage de votre pulvérisateur lorsque vous passez sur une surface traitée. Vous devez également déterminer l'arrêt d'épandage pour l'avenir.

Vous saurez ainsi si le pulvérisateur s'arrête trop tard ou trop tôt.

Les images suivantes montrent les lignes que vous devez marquer dans le champ pour pouvoir calculer le paramètre « Inertie lors de l'arrêt »..



Lignes pour le paramètre « Inertie lors de l'arrêt ». À gauche : Le pulvérisateur s'arrête trop tard. À droite : Le pulvérisateur s'arrête trop tôt.

P	Distance entre la ligne d'épandage souhaitée Z et la ligne d'épandage réelle X	X	Ligne d'épandage réelle Le pulvérisateur arrête d'épandre ici.
		Z	Ligne d'épandage souhaitée Le pulvérisateur doit s'arrêter d'épandre ici. Il faudrait prévoir un petit recouvrement de 10 cm à cause du temps de réduction de pression.

Dans les deux cas (à gauche et à droite), le paramètre « Inertie lors de l'arrêt » est mal réglé.

- À gauche : Le pulvérisateur s'arrête trop tard. L'inertie doit être augmentée.
- À droite : Le pulvérisateur s'arrête trop tôt. L'inertie doit être réduite.

### Procédure

1. Comparez les marquages sur le champ avec les dessins.

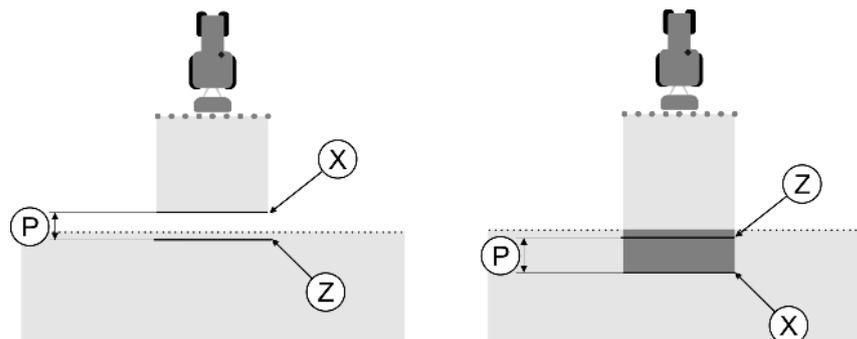
⇒ Vous savez maintenant si le pulvérisateur s'arrête trop tard ou trop tôt.

### Marquer les limites de l'épandage - pour l'inertie lors de la marche

Dans cette phase, vous devez marquer le début d'épandage de votre pulvérisateur lorsqu'il quitte une surface traitée. Vous devez également déterminer le début d'épandage pour l'avenir.

Vous saurez ainsi si le pulvérisateur s'enclenche trop tard ou trop tôt.

Les images suivantes montrent les lignes que vous devez marquer dans le champ pour pouvoir calculer le paramètre « Inertie lors de la marche ».



Lignes pour le paramètre « Inertie lors de la marche ». À gauche : Le pulvérisateur s'enclenche trop tard. À droite : Le pulvérisateur s'enclenche trop tôt.

P	Distance entre la ligne d'épandage souhaitée Z et la ligne d'épandage réelle X	X	Ligne d'épandage réelle Le pulvérisateur commence à épandre ici.
		Z	Ligne d'épandage souhaitée Le pulvérisateur doit commencer à épandre ici. Il faudrait prévoir un petit recouvrement de 10 cm à cause du temps de mise sous pression.

Dans les deux cas (à gauche et à droite), le paramètre « Inertie lors de la marche » est mal réglé.

- À gauche : Le pulvérisateur s'enclenche trop tard. L'inertie doit être augmentée.
- À droite : Le pulvérisateur s'enclenche trop tôt. L'inertie doit être réduite.

## Procédure

1. Comparez les marquages sur le champ avec les dessins.

⇒ Vous savez maintenant si le pulvérisateur s'enclenche trop tard ou trop tôt.

## Calcul de la valeur de correction

Dans la dernière phase, vous avez déterminé :

- quel paramètre doit être modifié.
- si l'inertie actuelle doit être augmentée ou réduite.

Vous devez maintenant calculer de combien de millisecondes vous devez modifier le paramètre mal réglé.

Pour ceci, vous devez calculer la valeur de correction.

Pour calculer la valeur de correction, vous devez connaître la vitesse du pulvérisateur au moment du passage. La vitesse doit être indiquée en cm/milliseconde.

Vous trouvez dans le tableau suivant quelques vitesses et la conversion en cm/ms :

Vitesse en km/h	Vitesse en cm/ms
6 km/h	0,16 cm/ms
8 km/h	0,22 cm/ms
10 km/h	0,28 cm/ms

## Procédure

Calculez la valeur de correction de cette manière :

1. **[Distance P] : [Vitesse du pulvérisateur] = valeur de correction**

- Il faut corriger de cette valeur le réglage actuel « Inertie lors de la marche » ou « Inertie lors de l'arrêt ».

### Modifier paramètre Inertie

Vous devez maintenant adapter les paramètres « Inertie lors de la marche » et « Inertie lors de l'arrêt ».

#### Procédure

- Modifiez le paramètre suivant la formule empirique :
  - Si le pulvérisateur s'enclenche trop tard, il a besoin de plus de temps. L'inertie doit être augmentée.
  - Si le pulvérisateur s'enclenche trop tôt, il a besoin de moins de temps. L'inertie doit être réduite.
- Calculer une nouvelle valeur pour le paramètre Inertie.  
Effectuez cette action séparément pour le paramètre « Inertie lors de la marche » et « Inertie lors de l'arrêt »  
Si le pulvérisateur s'enclenche ou s'arrête trop tard :  
Augmentez l'inertie actuelle de cette valeur de correction.  
Si le pulvérisateur s'enclenche ou s'arrête trop tôt :  
Réduisez l'inertie actuelle de la valeur de correction.

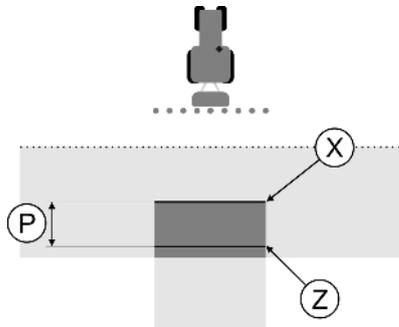
#### Exemple

Un pulvérisateur a été passé à une vitesse de 8 km/h. Cela correspond à 0,22 cm/ms.

Après le deuxième passage, la distance P a été mesurée. Elle est de 80 cm.

Le paramètre actuel « Inertie lors de l'arrêt » est de 450 ms.

Le pulvérisateur a été arrêté trop tard lors du passage de la surface traitée. Le point Z se trouvait sur le trajet avant le point X. Les lignes étaient marquées comme indiqué dans l'image suivante:



Au passage de la surface traitée, le pulvérisateur s'arrête trop tard.

- Calculer la valeur de correction :  
**[Distance P] : [Vitesse du pulvérisateur] = valeur de correction**  
 $80 : 0,22 = 364$
- Calculer nouvelle valeur pour le paramètre « Inertie lors de l'arrêt ».  
Puisque le pulvérisateur s'arrête trop tard, l'« Inertie lors de l'arrêt » doit être augmentée de la valeur de correction :  
 $364$  (valeur de correction) +  $450$  (« Inertie lors de l'arrêt » paramétrée) =  $814$  (nouvelle « Inertie lors de l'arrêt »)
- Indiquer valeur 814 pour le paramètre « Inertie lors de l'arrêt ».

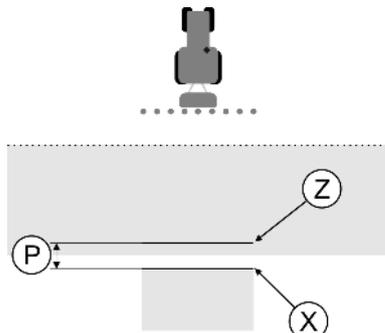
#### Exemple

Un pulvérisateur a été passé à une vitesse de 8 km/h. Cela correspond à 0,22 cm/ms.

Après le deuxième passage, la distance P a été mesurée. Elle est de 80 cm.

Le paramètre actuel « Inertie lors de l'arrêt » est de 450 ms.

Le pulvérisateur a été arrêté trop tôt lors du passage de la surface traitée. Le point Z se trouvait sur le trajet après le point X. Les lignes étaient marquées comme indiqué dans l'image suivante:



Au passage de la surface traitée, le pulvérisateur s'arrête trop tôt.

1. Calculer la valeur de correction :  
**[Distance P] : [Vitesse du pulvérisateur] = valeur de correction**  
 $80 : 0,22 = 364$
2. Calculer nouvelle valeur pour le paramètre « Inertie lors de l'arrêt ». Puisque le pulvérisateur s'arrête ou s'enclenche trop tôt, l'« Inertie lors de l'arrêt » doit être réduite de la valeur de correction :  
 $450$  (valeur de l'« Inertie lors de l'arrêt » paramétrée) -  $364$  (valeur de correction) =  $86$  (nouvelle « Inertie lors de l'arrêt »)
3. Indiquer valeur  $86$  pour le paramètre « Inertie lors de l'arrêt ».

## 11.4

### Configurer TRACK-Leader TOP

Vous devez régler les paramètres suivants afin de pouvoir utiliser TRACK-Leader TOP.

#### Hauteur du récepteur GPS

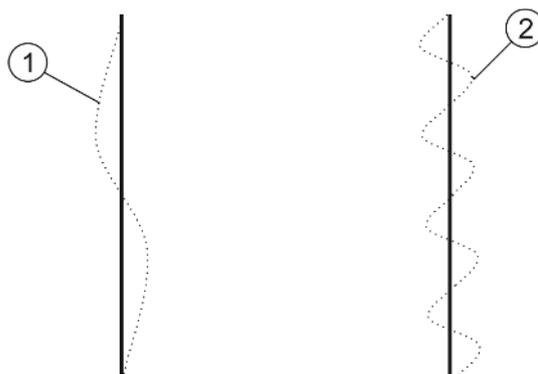
Distance du récepteur GPS au sol.

Nécessaire pour : TRACK-Leader TOP

#### Vitesse de réaction

Vitesse de réaction et agressivité du système de guidage automatique. Plus la valeur est élevée, plus les mouvements de direction seront forts.

Le but du réglage est de régler les valeurs de sorte que le véhicule trouve assez rapidement la trace mais roule cependant tranquillement et n'ait pas un excès de contrôle permanent.



Exemple de différentes vitesses de réaction

- |   |                                    |   |                                     |
|---|------------------------------------|---|-------------------------------------|
| ① | La direction réagit trop lentement | ② | La direction réagit trop rapidement |
|---|------------------------------------|---|-------------------------------------|

Vous pouvez adapter la valeur avant de travailler sur la qualité de sol :

- Lorsque le sol est humide et que la direction est entravée, augmentez la valeur.
- Lorsque le sol est sec et que la direction est manœuvrable, réduisez la valeur.

La valeur réglée ici apparaît également dans le masque de démarrage de l'application PSR (calculateur de guidage automatique) :



## 11.5

### Profil de la machine

Toute machine avec laquelle vous utilisez le logiciel peut avoir des paramètres différents. Afin de ne pas avoir à les changer chaque fois avant de commencer le travail, vous pouvez définir les réglages de la machine comme profil de la machine.

Dans la zone « Profil machine », vous pouvez entrer les paramètres des appareils agricoles raccordés et les enregistrer sous forme de profils.

Vous avez besoin des données machines dans les cas suivants :

- Si SECTION-Control est désactivé
- Si le terminal n'est pas connecté à un calculateur.

### 11.5.1

#### Créer un nouveau profil de la machine

Est ici nommé machine la combinaison du tracteur et de l'équipement agricole.

#### Exemple

Lorsque vous avez deux tracteurs et deux machines dans la flotte de véhicules, vous devez définir quatre profils des machines selon les circonstances:

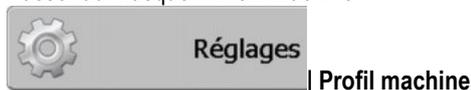
- Tracteur A et pulvérisateur
- Tracteur B et pulvérisateur
- Tracteur A et épandeur de fumier
- Tracteur B et épandeur de fumier

Définissez toujours toutes les combinaisons que vous utilisez comme profils de la machine. Vous pouvez définir jusqu'à 20 profils pour la machine.

#### Procédure

- Le paramètre « SECTION-Control » dans le menu « Général » est désactivé.

1. Passer au masque « Profil machine » :



2.  - Cliquer sur « Créer nouveau profil ».  
⇒ Le masque de saisie de données apparaît.

3. Saisir le nom du nouveau profil de la machine.

4.  - Confirmez et enregistrez l'entrée en mémoire.  
⇒ Le masque « Profil machine » s'affiche.

5. Ajuster les paramètres de la machine.

## 11.5.2 Sélectionner le profil de la machine disponible

Avant le travail, vous devez toujours déterminer avec quelle machine de votre flotte de véhicules vous voulez travailler. A cet effet, vous devez sélectionner le profil de la machine.

### Procédure

1. Passer au masque « Choix machine » :



⇒ Le masque « Choix machine » s'affiche. Dans ce masque, tous les profils de machine sauvegardés sont répertoriés.

⇒ Le profil machine activé est marqué d'un point vert.

2.  - Cliquez sur le profil machine désiré.

⇒ Le masque « Profil machine » s'affiche.

3. Examiner les paramètres de la machine.



4. - Quitter le masque lorsque les paramètres sont à jour.

⇒ Le profil de la machine choisi est alors activé.

⇒ Le nom du profil de la machine activée apparaît dans le masque de démarrage sur la ligne « Machine ».

## 11.5.3 Les paramètres des machines

Vous avez besoin des paramètres de la machine dans les cas suivants:

- Si vous désirez créer le profil d'une nouvelle machine
- Lorsque vous voulez changer le profil d'une machine

Sur les pages suivantes, vous trouverez l'explication de tous les paramètres de la machine.

### Largeur de travail

Ce paramètre affiche la largeur de travail de la machine.

### Nombre de tronçons

Indiquez ici combien de tronçons découposables comprend la machine. Pour un pulvérisateur, il s'agit des vannes de tronçons ; pour un distributeur d'engrais ou un semoir, il peut s'agir d'une semi largeur de travail.

Ce paramètre sert à transmettre le nombre de tronçons correct au module Section-View [→ 42], pour pouvoir activer manuellement les tronçons.

Chaque tronçon apparaît comme une partie de la barre de travail dans le masque de travail.

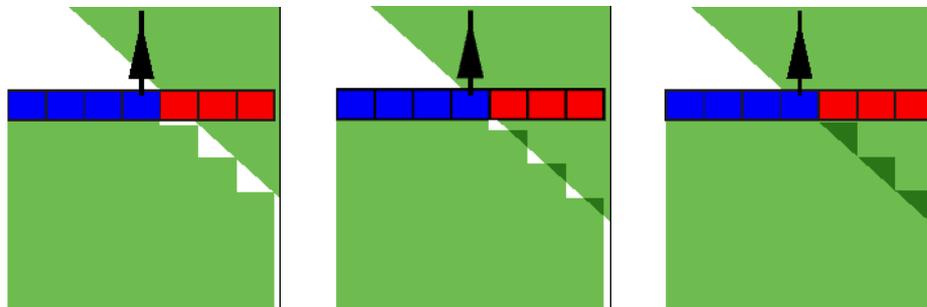
### Tronçons

Ouvre un masque où indiquer la largeur de chaque tronçon de la machine.

## Degré de chevauchement

Le degré de chevauchement lors du travail d'une surface cunéiforme.

Le « degré de chevauchement » réglé est influencé dans le cas des tronçons extérieurs par le paramètre « tolérance de chevauchement ».



0 % degré de chevauchement

50 % degré de chevauchement

100 % degré de chevauchement

Valeurs possibles :

- 0 % - chaque tronçon n'est activé que lorsque vous avez complètement quitté la surface travaillée. Lors du déplacement sur une surface travaillée, le tronçon n'est arrêté que lorsqu'il est 1 % au-dessus de la surface travaillée.
- 50 % - chaque tronçon n'est activé que lorsque vous avez quitté une moitié de la surface travaillée. Lors du déplacement sur une surface travaillée, le tronçon n'est arrêté que lorsqu'il est 50 % au-dessus de la surface travaillée. À un « degré de chevauchement » de 50 %, la tolérance de chevauchement n'a aucun effet.
- 100 % - chaque tronçon n'est activé que lorsque vous avez quitté 1 % de la surface travaillée. Lors du déplacement sur une surface travaillée, le tronçon n'est arrêté que lorsqu'il est 100 % au-dessus de la surface travaillée.

## Tolérance de chevauchement

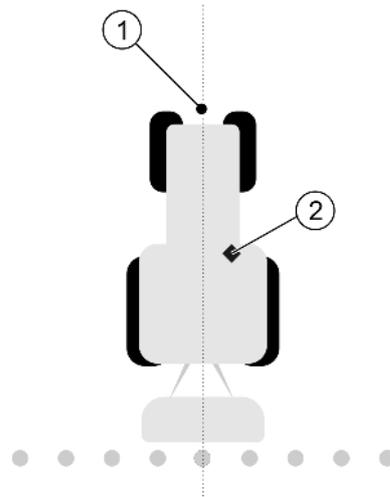
Voir ici [→ 74]

## Tolérance de chevauchement limite de champ

Voir ici [→ 75]

## GPS-Position G/D

Indiquez ici la distance vers la gauche ou la droite à partir de l'axe longitudinal du véhicule, soit le tracteur, par rapport au récepteur GPS.



Position du récepteur GPS

①	<b>Axe longitudinal du véhicule</b>	②	<b>Récepteur GPS</b> Est à droite de l'axe longitudinal du véhicule
---	-------------------------------------	---	--

La position du récepteur GPS que vous avez entrée dans l'application Tractor-ECU est ignorée par TRACK-Leader lorsque vous utilisez le profil machine. C'est pourquoi vous devez ignorer les valeurs provenant de l'application Tractor-ECU à cet emplacement.

Valeurs possibles :

- Indiquer valeur négative, p.ex.: **- 0.20m**  
Lorsque le récepteur GPS se trouve à gauche de l'axe longitudinal.
- Indiquer valeur positive, p.ex.: **0.20m**  
Lorsque le récepteur GPS se trouve à droite de l'axe longitudinal.

### GPS-Position AV/AR

Distance du récepteur GPS à partir du point de traitement. Le point de traitement est par ex. la rampe pour un pulvérisateur. Pour un distributeur d'engrais, ce sont les disques d'épandage.

La position du récepteur GPS que vous avez entrée dans l'application Tractor-ECU est ignorée par TRACK-Leader lorsque vous utilisez le profil machine. C'est pourquoi vous devez ignorer les valeurs provenant de l'application Tractor-ECU à cet emplacement.

Valeurs possibles :

- Entrer valeur négative, p. ex. : **- 4.00m**  
Lorsque le récepteur GPS se trouve derrière le point de traitement.
- Entrer valeur positive, p. ex. : **4.00m**  
Lorsque le récepteur GPS se trouve devant le point de traitement.

### Capteur position de travail

Y a-t-il un capteur position de travail monté sur la machine ?

Le capteur de position de travail est un capteur qui détecte qu'une machine agricole est en marche et transmet cette information à la borne. Le capteur est disponible avec de nombreux tracteurs et est accessible via la prise de signal.

Valeurs possibles :

- "Oui"
- "Non"

### Logique capteur inversée

Est-ce que la logique du capteur de position de travail est inversée?

- „Oui“ - L'enregistrement du traitement commence lorsque le capteur de position de travail n'est pas occupé. Il se termine lorsque le capteur de position de travail est occupé.
- „Non“ - L'enregistrement du traitement commence lorsque le capteur de position de travail est occupé. Il se termine lorsque le capteur de position de travail n'est plus occupé.

### Modèle de machine

Ce paramètre détermine la manière dont la barre de travail doit suivre le symbole du récepteur GPS.

Valeurs possibles :

- « Automoteur »  
Réglage pour les appareils agricoles automoteurs.
- « Mach.traînée »  
Réglage pour les appareils agricoles qui sont tirés par un tracteur.
- « désactivé »  
Réglage pour les machines portées.

### Ecran Lightbar

Type d'écran Lightbar.

Valeurs possibles :

- « désactivée »  
Type d'écran Lightbar.
- « graphique »  
Écran Lightbar en mode graphique
- « text »  
Écran Lightbar en mode texte
- « SECTION-View »  
Active SECTION-View

### Type de machine

Utilisez ce paramètre pour déterminer le type de machine agricole.

Il existe les types de machines suivants :

- Pulvérisateur
- Distributeur d'engrais
- Semoir
- Moissonneuse
- Système indéterminé

### Courbe d'épandage d'un distributeur d'engrais

Si vous souhaitez que l'épandage lors du passage de la fourrière ou d'une surface traitée soit précis, vous pouvez spécifier la courbe d'épandage de votre distributeur d'engrais.

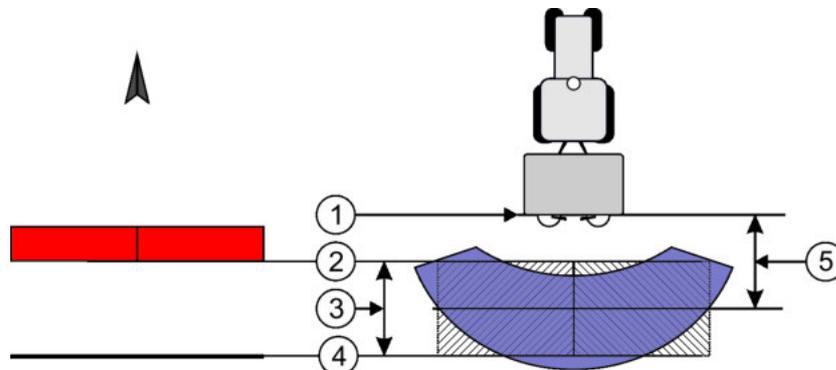
Pour déterminer la courbe d'épandage pour le distributeur d'engrais, utilisez les paramètres suivants :

- « Portée d'épandage »  
C'est la distance entre les disques d'épandage et le centre de la courbe d'épandage.

Portée d'épandage = (longueur de travail/2) + (distance entre la ligne de coupure et les disques d'épandage)

- « Longueur de travail »

Distance entre la ligne de coupure et la ligne d'ouverture dans la courbe d'épandage.



Paramètres « Portée d'épandage » et « Longueur de travail »

①	Disques d'épandage	④	Ligne d'ouverture Quand cette ligne quitte la fourrière, l'épandage commence.
②	Ligne de coupure Quand cette ligne atteint la fourrière, l'épandage est interrompu.	⑤	Portée d'épandage
③	Longueur de travail Zone entre la ligne de coupure et la ligne d'ouverture.		

## Procédure

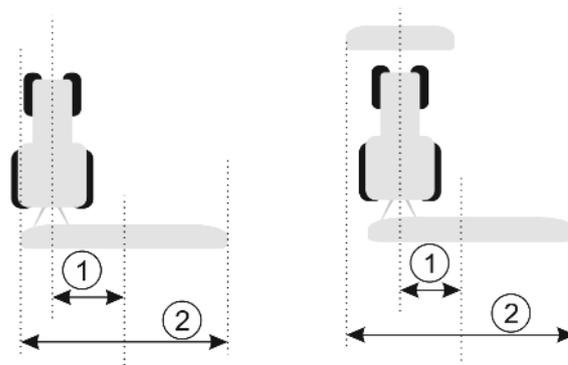
C'est obligatoire pour que les paramètres de la liste soient affichés :

- Réglez les paramètres « type de machine » sur « distributeur d'engrais ».

⇒ Les paramètres « Portée d'épandage » et « Longueur de travail » s'affichent dans le menu.

## Décalage de la machine

Vous pouvez utiliser ces paramètres pour décaler la largeur de travail vers la gauche ou vers la droite. Saisissez la valeur en cm du décalage du milieu de la largeur de travail par rapport à l'axe longitudinal du tracteur.



À gauche : Tracteur avec un appareil de travail ; centre : Tracteur avec deux appareils ; droite : Pulvérisateur en marche en crabe

①	Décalage de la machine : distance entre le centre du tracteur et le centre de toute la largeur de travail	②	Largeur de travail entière
---	---	---	----------------------------

Valeurs possibles :

- Saisir une valeur positive, p. ex. : **90 cm**  
Si l'appareil est décalé vers la droite.
- Saisir une valeur négative, p. ex. : **-90 cm**  
Si l'appareil est décalé vers la gauche.

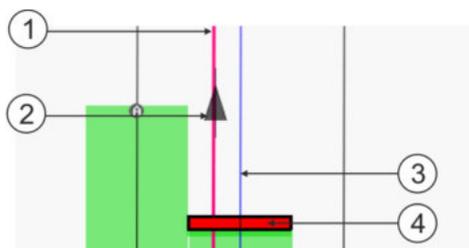
**Mode de fonctionnement**

La saisie d'une valeur différente de 0 pour ce paramètre aura les conséquences suivantes :

- une trace pilote rouge s'affiche dans le masque de travail à une certaine distance de la ligne bleue.
- la barre de travail est décalée sur le côté. La trace pilote bleue passe exactement en son milieu.

Lorsque le décalage de l'appareil a été paramétré, vous devez utiliser TRACK-Leader d'un manière différente :

1. il faut diriger l'engin de manière à ce que la flèche suive la ligne rouge ! Le milieu de la barre de travail suit alors la trace pilote bleue.



Traces pilote avec des appareils décalés

①	Trace pilote rouge - indique l'axe du tracteur	③	Trace pilote bleue - indique le milieu de la barre de travail
②	Flèche - symbolise la position du récepteur GPS	④	Barre de travail

## 12 Procédure dans le cas des messages d'erreur

Texte du message d'erreur	Cause possible	Vous remédiez au problème comme suit
Attention ! La mémoire n'a pas pu être initialisée. Si le problème devait subsister après un redémarrage, veuillez contacter le SAV.	La base de données n'a pas pu être créée sur le support de données.	Redémarrer le terminal.
Le profil actif n'est pas effaçable.	Il a été tenté d'effacer le profil de la machine sélectionné actuellement.	Sélectionner un autre profil machine et effacer ensuite le profil machine souhaité.
Une erreur s'est produite lors de la réorganisation de la mémoire !	Le support de données a été débranché pendant la réorganisation.	Rebrancher le support de données et tenter une nouvelle réorganisation.
	Le support de données est plein.	Effacer les données inutiles du support de données et effectuez une nouvelle tentative.
	Le support de données est défectueux.	Employez un autre support de données.
Fichier de configuration DGPS non trouvé !	Impossible de trouver le fichier interne contenant les réglages DGPS.	Contactez le SAV pour que le logiciel puisse être réinstallé.
Phase de test a expiré. Veuillez informer votre revendeur.	Phase de test a expiré.	Demander une licence. Activer le logiciel.
Pas de clé USB !		Branchez la clé USB.
Exportation échouée !	Le support de données a été débranché avant ou pendant l'exportation.	Rebrancher le support de données et tenter une nouvelle exportation.
	Impossible d'écrire sur le support de données.	Enlever la protection en écriture du support de données.
	Le support de données est plein ou endommagé.	Effacer les données inutiles du support de données et effectuer une nouvelle tentative.
Erreur !		Contactez le service clientèle.
Coupure du signal GPS!	La connexion série avec le récepteur GPS a été interrompue.  Il ne peut plus être déterminé aucune position.	Vérifier les connexions par câble avec l'antenne GPS et les refaire.
Mauvaise réception du signal GPS !	La qualité du signal GPS est trop mauvaise, la plupart du temps à cause de perturbations.	Vérifier la mise en place du récepteur GPS et la position actuelle. Il ne doit pas y avoir d'obstacle entre le récepteur et le ciel.

Texte du message d'erreur	Cause possible	Vous remédiez au problème comme suit
Aucun DGPS disponible !	Aucun DGPS n'est disponible à cause des perturbations du signal.	Vérifier le montage du récepteur GPS et la position actuelle. Il ne doit pas y avoir d'obstacle entre le récepteur et le ciel.
	Aucun DGPS n'est disponible à cause de la panne du service de données de correction, par exemple EGNOS.	Vérifier la disponibilité générale du service. Avec EGNOS / WAAS, vérifier que le satellite de correction est le bon et procéder au réglage.
Aucun format approprié pour cette carte d'application n'a été trouvé. Veuillez créer un nouveau format.	Aucun format reconnu n'a pu être trouvé dans la carte d'application utilisée. Aucun format correspondant n'est créé.	Des formats importants sont fournis à la livraison. D'autres formats peuvent être programmés par l'utilisateur lui-même.
Pas de profil actif.	Il n'existe aucun profil machine.	Créer un nouveau profil machine.
Lecture de la configuration DGPS impossible!	La connexion série avec le récepteur GPS a été interrompue.	Vérifier les connexions par câble avec l'antenne GPS et les refaire.
Lecture de la configuration e-Dif du récepteur GPS impossible !	La connexion série avec le récepteur GPS a été interrompue.	Vérifier les connexions par câble avec l'antenne GPS et les refaire.
Lecture de réglages du module d'inclinaison impossible!	La connexion série avec le capteur d'inclinaison GPS TILT a été interrompue.	Vérifier les connexions par câble et les refaire.
Mémorisation échouée!	Le support de données a été débranché avant ou pendant l'opération de mémorisation.	Rebrancher le support de données et tenter une nouvelle mémorisation.
	Impossible d'écrire sur le support de données.	Enlever la protection en écriture du support de données.
	Le support de données est plein ou endommagé.	Effacer les données inutiles du support de données et effectuer une nouvelle tentative.
État non valide!		Contactez le service clientèle.
Erreur inconnue!	Vous souhaitez travailler avec SECTION-Control mais aucun calculateur compatible SECTION-Control n'est connecté.	Connecter un calculateur approprié ou bien désactiver SECTION-Control.
Aucun tronçon détecté !	Aucun tronçon n'a été configuré dans le calculateur ISOBUS. Ou bien le calculateur ISOBUS connecté n'est pas compatible avec SECTION-Control.	Si possible, configurez la coupure de tronçons dans le calculateur. Si le calculateur n'est pas compatible avec SECTION-Control, vous ne pouvez pas l'utiliser.
L'appareil n'a pas de largeur de travail !	La largeur de travail / la géométrie de l'appareil n'a pas été configurée dans le	Configurer le calculateur ISOBUS. Réglez correctement la largeur de travail

Texte du message d'erreur	Cause possible	Vous remédiez au problème comme suit
	calculateur ISOBUS.	dans le calculateur, contactez le fabricant de la machine.
Aucune mission n'a démarré !	Vous avez configuré ISOBUS-TC pour travailler avec ISO-XML. C'est pourquoi TRACK-Leader attend une mission. Aucune mission n' a été démarrée dans ISOBUS-TC.	Démarrer une mission dans ISOBUS-TC ou bien désactiver l'utilisation d'ISO-XML dans ISOBUS-TC.
Aucune donnée d'appareil valide n'a été détectée !	La largeur de travail / la géométrie n'a pas été configurée dans le calculateur ISOBUS.	Configurer le calculateur ISOBUS.
Coupure du signal RTK !	Aucun signal RTK n'est disponible à cause des perturbations du signal.	Il ne doit pas y avoir d'obstacle entre le récepteur GPS / la station de base et le ciel.
	Pas de réception du téléphone mobile.	
	Vous êtes trop éloigné de la station de base (ou d'une autre source d'émission des signaux).	
Les données de l'appareil sont encore en cours de chargement.	Si ce message reste affiché de manière prolongée, le terminal est branché à un calculateur qui ne répond pas.	Brancher un autre calculateur au terminal. Il est possible que vous ne puissiez pas utiliser SECTION-Control avec ce calculateur, celui-ci n'étant pas compatible avec SECTION-Control.
	La disposition des appareils n'a pas été configurée dans ISOBUS-TC. Lisez la notice du terminal.	Configurer la disposition des appareils dans ISOBUS-TC.
Aucun appareil n'a été détecté !	TRACK-Leader n'a aucune information concernant les calculateurs connectés ou bien il n'en existe pas.	Brancher un calculateur compatible avec SECTION-Control

# 13 Notes



