

EFIX ESNAV5.0

MANUEL D'UTILISATION



Agriculture de précision | Avril 2025

Table des matières

1 Guide rapide.....	4
1.1 Mise en marche	4
1.2 Guide de démarrage.....	4
1.3 Enregistrement du logiciel.....	5
1.4 Nouveau mode GNSS	6
1.5 Véhicule neuf.....	8
1.5.1 Sélection du véhicule	8
1.5.2 Paramètres du véhicule	11
1.5.3 Étalonnage de la direction.....	13
1.5.4 Erreur d'installation d'étalonnage	13
1.6 Nouvel outil	15
1.6.1 Sélection des outils.....	15
1.6.2 Paramètre d'outils	17
1.7 Nouveau domaine et ligne directrice	17
1.7.1 Nouveau champ	17
1.7.2 Nouvelle tâche et nouvelle ligne directrice.....	19
1.7.3 Création rapide.....	24
1.8 Démarrer le pilotage automatique.....	25
1.9 Éteindre la console	26
2 Interface principale.....	27
3 Caractéristiques principales.....	46
3.1 Services cloud.....	46
3.2 Mode classique.....	47
3.3 Modes de guidage avancés	49
3.4 Ligne directrice en boucle	50
3.4.1 Ligne de planification de trajectoire.....	51
3.5 Nouvelle limite de champ.....	52
3.6 Repères	54
3.7 Vue panoramique à 360°	56
3.8 Couleur de la couverture	57

3.9 Mise à niveau en un clic	58
3.10 Transfert de données.....	58
3.11 Demi-tour avancé.....	61
3.12 Chemins d'accès	64
3.13 Jalonnage	66
3.14 Enregistrement de trajectoire	69
3.15 Signal d'entrée de l'outil	70
3.16 Panneau multifonctions	72
3.17 Flotte	73
3.18 ISOBUS.....	76
3.18.1 Terminal Virtuel (VT).....	76
3.18.2 AUX-N	77
3.18.3 TC-SC.....	78
3.18.4 TC-GEO.....	83
3.19 Sécurité.....	89
3.19.1 Vitesse maximale du pilotage automatique.....	89
3.19.2 Vitesse maximale autorisée pour activer le mode de direction automatique.....	91
3.19.3 Commande manuelle	91
3.19.4 Fatigue au volant	92
3.19.5 Bouton de commutation du pilotage automatique du moteur	93
3.19.6 Vitesse maximale autorisée pour activer le demi-tour automatique.....	93
3.20 Paramètres de navigation.....	94
3.20.1 Pas de coloriage de couverture en marche arrière	94
3.20.2 Numéro de lignes directrices affichées	94
3.20.3 Quitter la conduite automatique en marche arrière.....	95
3.20.4 Guidage vers l'avant	96
3.21 Sécurité de la vie privée	97
3.22 Intrants	98
3.23 Dépannage	99

1 Guide rapide

1.1 Mise en marche

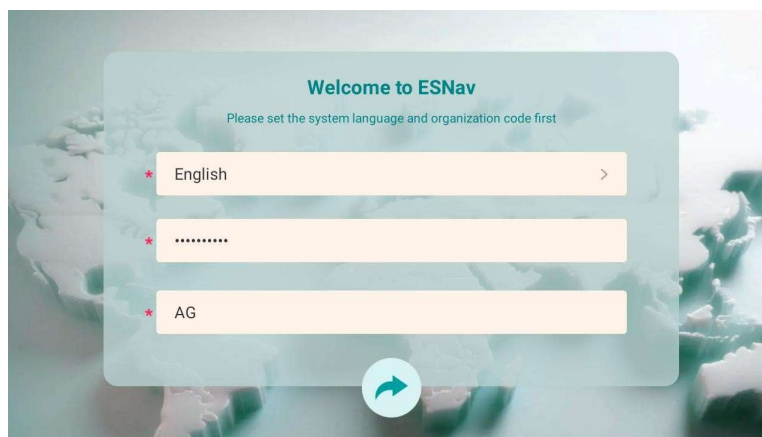
Appuyez sur le bouton orange pendant 3 secondes et le système démarrera.

Remarque : ne tournez pas le volant lorsque vous allumez le système car le moteur s'initialisera en interne.

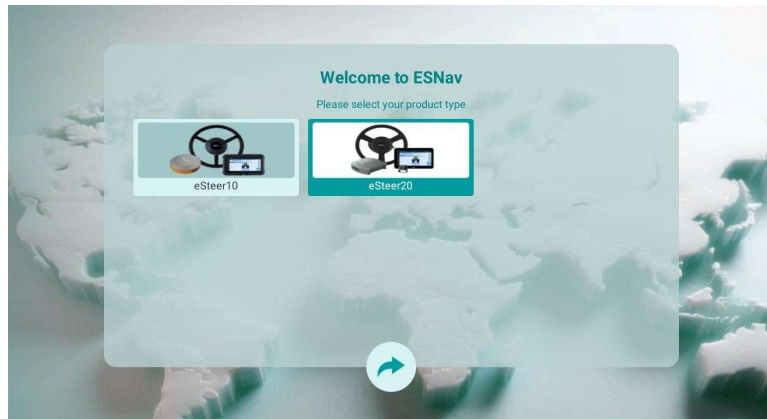


1.2 Guide de démarrage

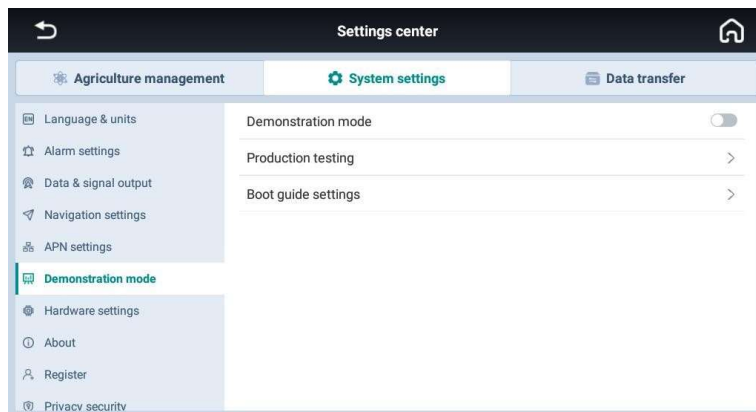
1. Il est nécessaire de saisir le code revendeur et la langue correspondant pour accéder au logiciel.



2. Sélectionnez le système de navigation correspondant, il pourra alors entrer dans le logiciel.

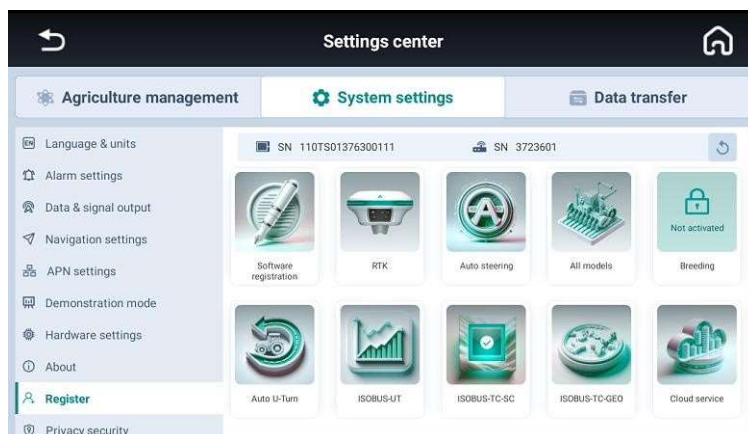
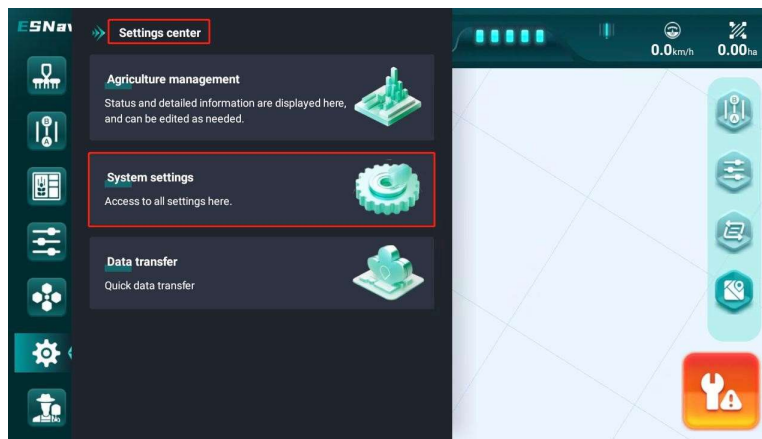


3. Si les utilisateurs souhaitent modifier le code du concessionnaire, il est nécessaire d'aller dans [Centre de paramètres -> Paramètres système -> Mode de démonstration -> Paramètres du guide de démarrage], puis de répéter le processus à nouveau.



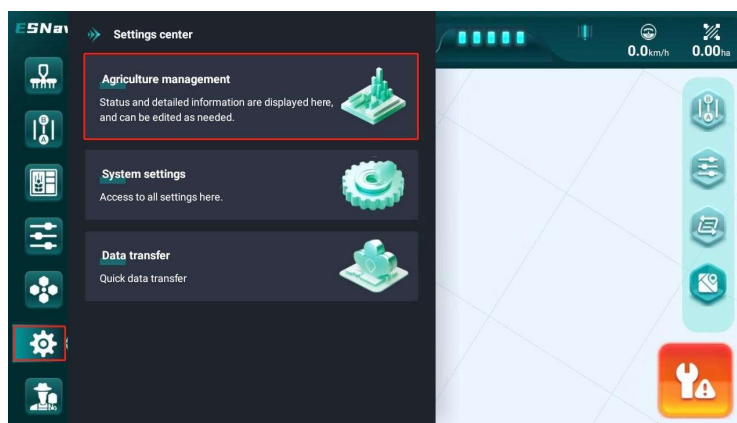
1.3 Enregistrement du logiciel

Accédez à [Centre de paramètres -> Paramètres système -> Enregistrer] pour vérifier si le logiciel est enregistré. Veuillez contacter les techniciens Buisard Distribution lorsqu'il s'avère que les licences U-Turn, RTK, Seeder Pulse Output ne sont **pas activées** et fournir le numéro de série de la tablette pour obtenir l'enregistrement en ligne. D'autres fonctionnalités telles que, ISOBUS UT, TC ou GEO sont payantes.



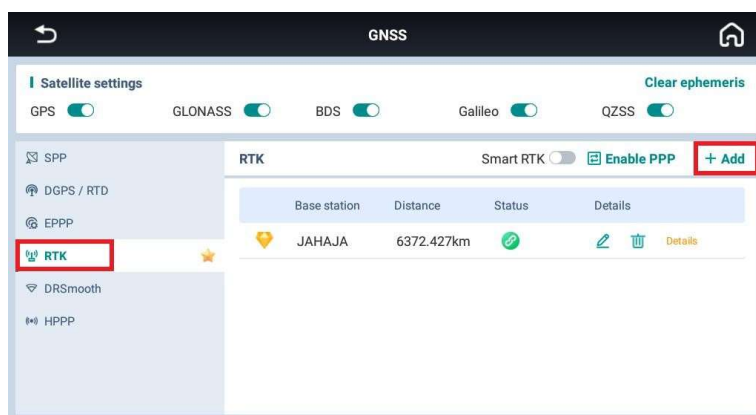
1.4 Nouveau mode GNSS

1. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> GNSS].



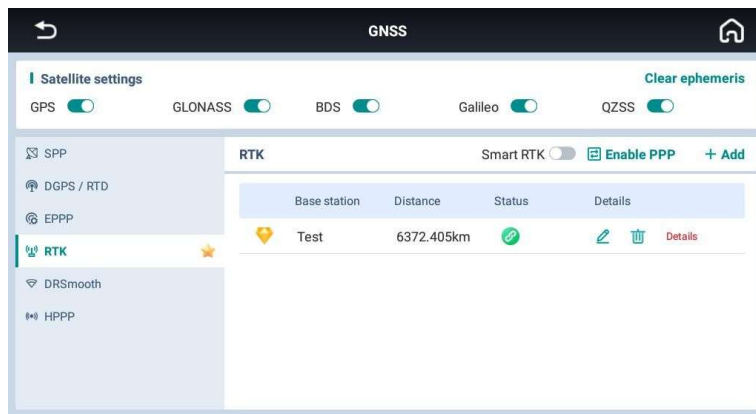


2. Par exemple, veuillez sélectionner le mode RTK et ajouter un nouveau mode de travail.

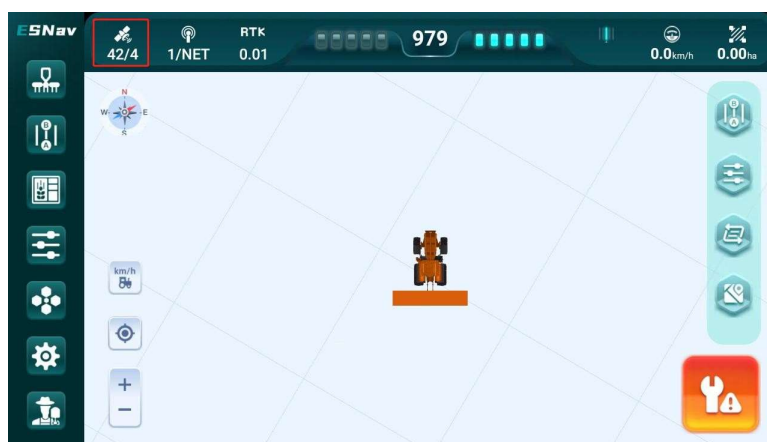


3. Si le protocole CORS (NTRIP) est sélectionné, assurez-vous que l'adresse IP, le port, la table source, le nom d'utilisateur et le mot de passe sont correctement saisis comme fournis par le fournisseur local.





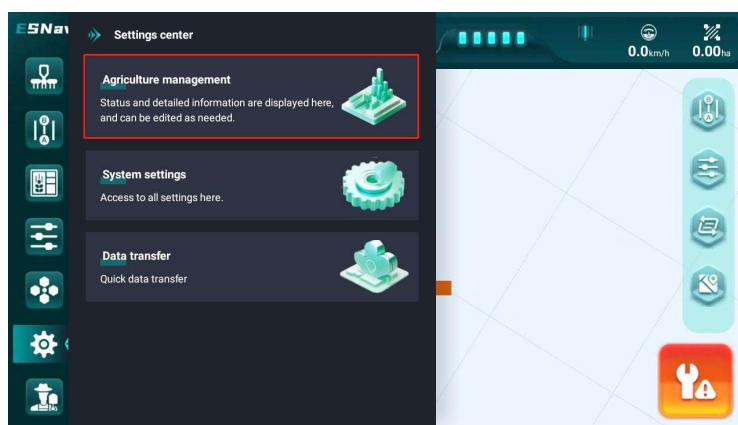
4. Revenez à l'interface principale pour vérifier la barre d'état. Lorsque le pictogramme GNSS obtient le numéro 4, le système est prêt à être utilisé.

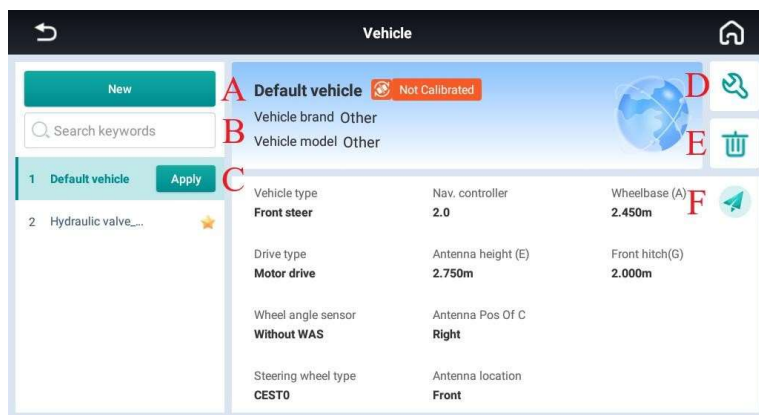
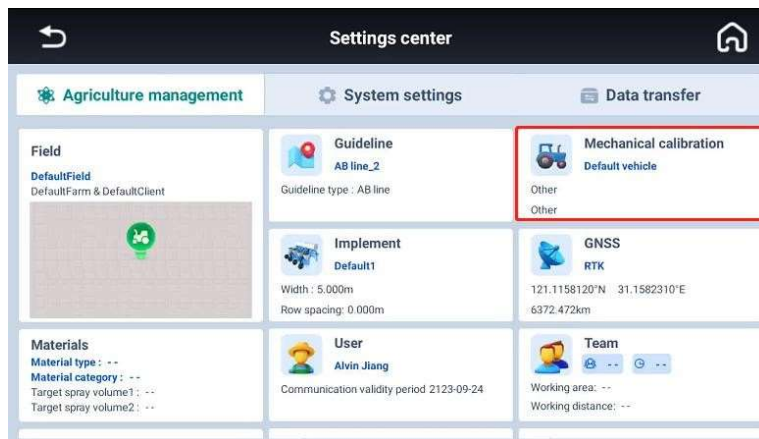


1.5 Véhicule neuf

1.5.1 Sélection du véhicule

1. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Calibrage mécanique -> Nouveau] pour créer un nouveau véhicule.





A : Ajouter un nouveau véhicule.

B : Rechercher rapidement le véhicule par mots-clés lorsqu'il y a plusieurs véhicules.

C : Cliquez pour utiliser le véhicule.

D : Modifier les paramètres du véhicule.

E : Supprimer le véhicule.

F : Cliquez pour exporter le véhicule par le code de partage.

2. Sélectionnez le type de véhicule entre essieu directeur avant, essieu directeur arrière, à chenilles, articulé. Direction avant est sélectionné dans l'exemple suivant :



3. Sélectionnez le contrôleur de direction entre l'entraînement hydraulique et

l'entraînement par moteur électrique, la marque et le modèle du véhicule.

Vehicle

01 02 03 04

Type

Front steer Rear steer Tracked Articulated

Vehicle info

* Steering controller Motor drive

* Vehicle brand Other

* Vehicle model Other

* Vehicle name CASE

Number plate Please enter

Steering wheel nameplate number Please enter

Next

4. Le mode ultra-basse vitesse peut également être activé ici, avec prise en charge d'une vitesse minimale de 0,1 km/h.

Vehicle

01 02 03 04

Type

Front steer Rear steer Tracked Articulated

Vehicle info

* Vehicle brand Other

* Vehicle model Other

* Vehicle name CASE

Number plate Please enter

Steering wheel nameplate number Please enter

Ultra-low speed mode

Next

5. Accédez à la page suivante pour sélectionner le type de capteur d'angle de roue entre potentiomètre, GAsensor (capteur d'angle de roue EFIX) et sans WAS.

Vehicle

01 02 03 04

Drive type Automatic Mode

Nav. controller 2.0

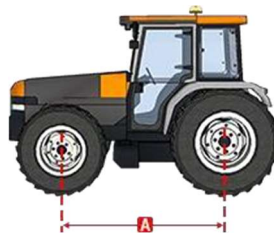
* Wheel angle sensor Without WAS

Back Next

1.5.2 Paramètres du véhicule

Vehicle geometry	
* A Wheelbase (A)	2.45 m
* B Implement tow point (B)	1.00 m
* G Front hitch (G)	2.00 m
* Maximum WAS	25 *
* Reference point for guideline recognition	Vehicle rear >

Empattement (A) : Mesurez la distance entre l'axe de rotation de la roue avant et l'axe de rotation de la roue arrière. Notez que le mètre ruban doit être parallèle au sol.



Point de remorquage (B) : utilisez la valeur par défaut de 0.

Attelage avant (G) : Mesurer la distance entre l'axe des deux roues avant.



WAS maximum : la valeur par défaut est 25, ce qui représente l'angle maximum auquel le véhicule peut tourner.

Point de référence pour la reconnaissance des lignes directrices : Il est possible de sélectionner la tête du véhicule ou l'arrière du véhicule.

GNSS measurements	
* C To middle axle (C)	0.000 m
* Antenna Pos Of C	Right
* D To rear axle (D)	0.00 m
* Antenna location	Front
* E Antenna height (E)	2.75 m

Buttons: Back, Save and exit, Next

Position de l'antenne par rapport à l'axe central (C) : Si le récepteur n'est pas monté sur l'axe central, mesurez la distance entre le récepteur et l'axe central. S'il est sur l'axe central, saisissez 0. En réalité, il est toujours préférable de saisir 0 et de faire le reste dans l'étalonnage des erreurs d'assemblage.



Position par rapport à C : Remplissez en fonction de la position du récepteur.

Vers l'essieu arrière (D) : mesurez la distance horizontale entre le centre de l'antenne et le centre de la roue arrière. (Il est pratique et précis de projeter le centre de l'antenne et le centre de la roue arrière sur le sol, puis de les mesurer.)

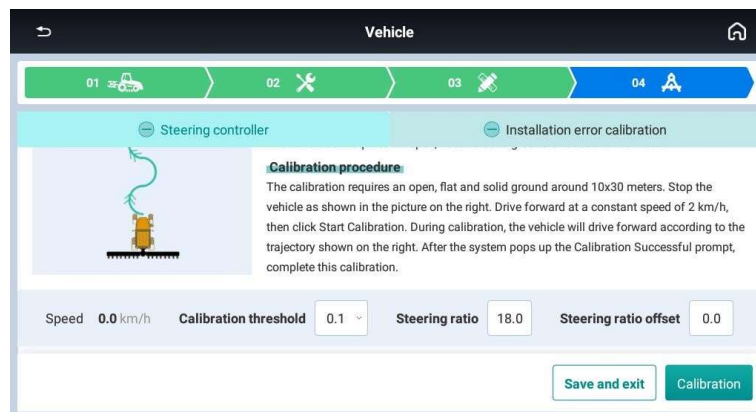


Emplacement de l'antenne : Sélectionnez **Avant** si l'antenne est devant l'axe arrière, sélectionnez **Arrière** si l'antenne est derrière l'essieu arrière.

Hauteur de l'antenne (E) : Mesurez la hauteur verticale du centre de l'antenne au sol.

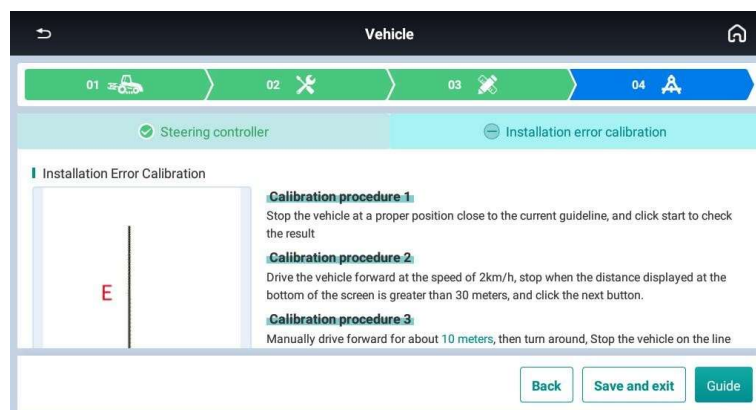


1.5.3 Étalonnage de la direction

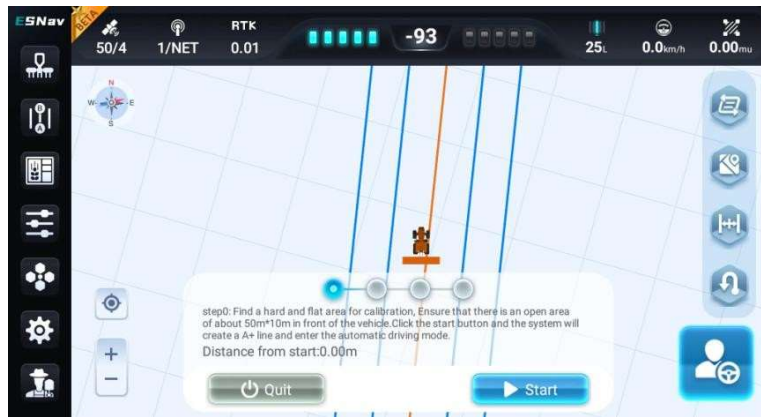


1. L'étalonnage nécessite un terrain dégagé, plat et dur d'environ 10*30 mètres.
2. Maintenez le tracteur en marche à 2 km/h et cliquez sur [**Calibration**]. Pendant le processus, le volant tournera automatiquement.
3. Lorsque l'écran affiche « En attente d'étalonnage... », environ 2 minutes plus tard, l'étalonnage sera réussi.

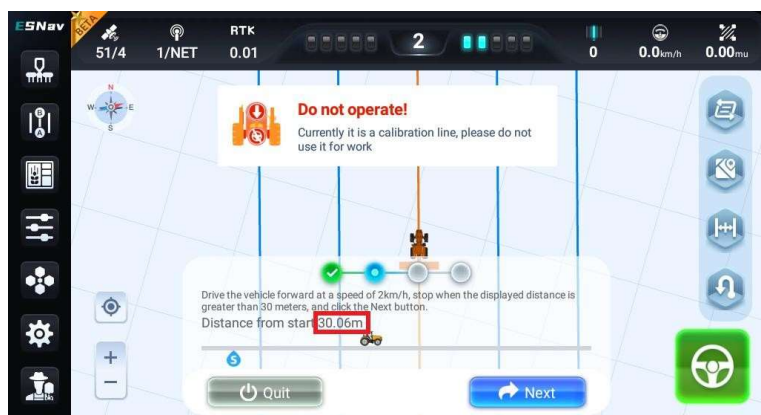
1.5.4 Erreur d'installation d'étalonnage



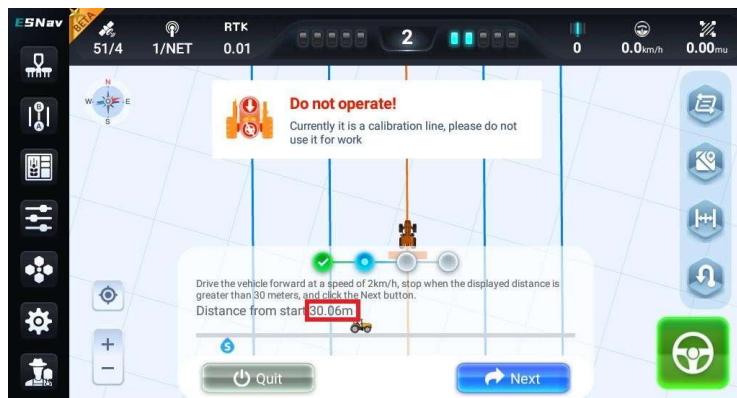
1. Arrêtez le véhicule à une position appropriée, cliquez sur Démarrer pour vérifier le résultat et il définira automatiquement une ligne directrice.



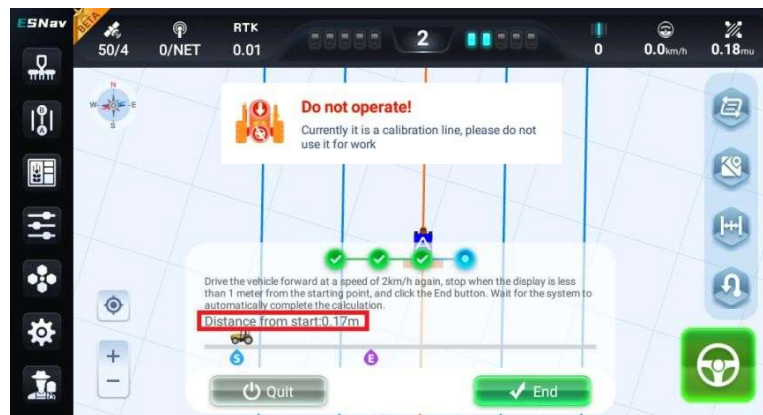
2. Conduisez le véhicule vers l'avant à une vitesse de 2 km/h, arrêtez-vous lorsque la distance affichée en bas de l'écran est supérieur à 30 mètres, puis cliquez sur le bouton Suivant.



3. Avancez manuellement sur environ 10 mètres, puis faites demi-tour et arrêtez le véhicule sur la même ligne directrice, cliquez sur le bouton Suivant.



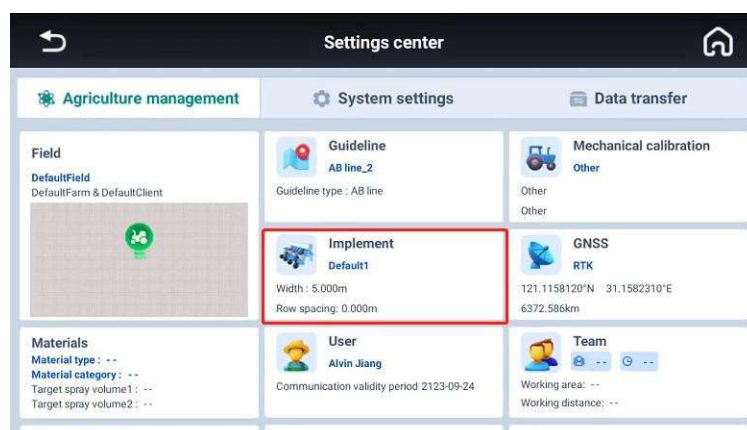
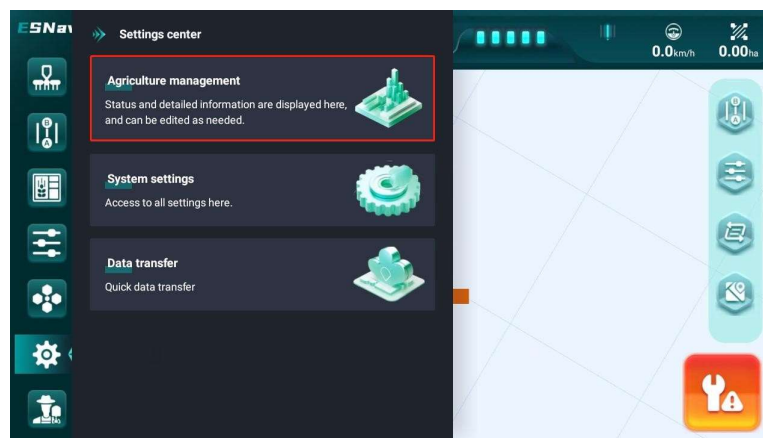
4. Conduisez le véhicule vers l'avant à une vitesse de 2 km/ h à nouveau, arrêtez-vous lorsque l'affichage est inférieur à un mètre du point de départ, cliquez sur le bouton Fin. Attendez que le système complète automatiquement le calcul.

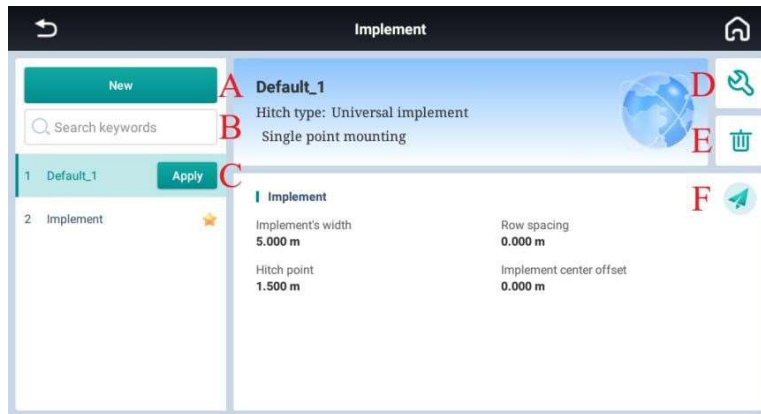


1.6 Nouvel outil

1.6.1 Sélection des outils

1. Allez dans [Centre de configuration -> Gestion agricole -> Outil -> Nouveau] pour ajouter un nouvel outil.





A : Ajouter un nouvel outil.

B : Rechercher rapidement l'outil par mots-clés lorsqu'il y a plusieurs outils.

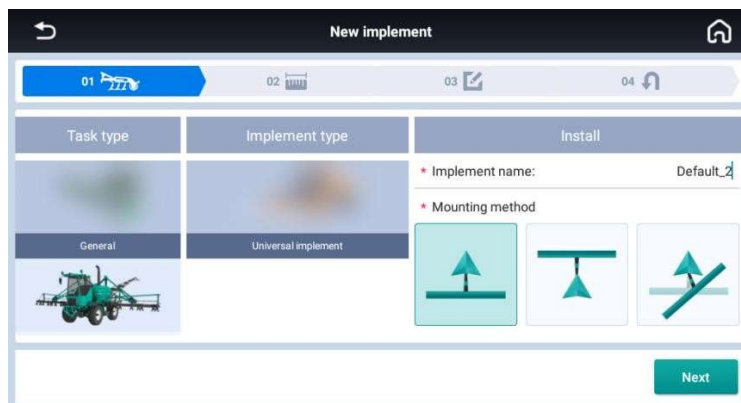
C : Cliquez pour utiliser l'outil.

D : Modifier les paramètres de l'outil.

E : Supprimer l'outil.

F : Cliquez pour exporter l'outil via le code de partage.

2. Dans cette interface, le client peut sélectionner le type de tâche parmi : Général, Pulvérisation, Buttage, Plantation, Épandage, Récolte, Semis à la volée, Irrigation et fertilisation, et Travail du sol, saisir le nom de l'équipement, et sélectionner la méthode de montage de l'équipement.



1.6.2 Paramètres d'outils

New implement

01 02 03 04

Implement schematic

Setup panel

- A Implement width(A) 5.000 m
- B Row spacing: 0.000 m
- C Hitch point (C) 1.500 m
- D Implement center offset (D) Calculate 0.000 m

Back Confirm Next

Largeur de l'outil : La largeur de l'outil (la valeur par défaut est 5 m).

Espacement des lignes : la distance entre deux lignes (la valeur par défaut est 0 m).

Point d'attelage : distance entre le point d'attelage et l'outil, la valeur par défaut est de 1,5 m. L'algorithme actuel n'utilise pas cette valeur, elle n'a donc aucune signification pratique.

Décalage du centre de l'outil : Décalage entre le centre de l'outil et le centre du véhicule.

S'il y a un problème d'espacement des lignes avec saut ou chevauchement, il est nécessaire de cliquer sur **Calculer** pour faire un calcul de décalage.

Implement center offset (D) automatic calculation

Please select a scene

Scenario 1

Scenario 2

Setup panel

- S1 Input m
- S2 Input m

Operating procedure

1. Please Stop the vehicle according to the diagram
2. Drive down three guidelines, as shown in the Fig.1 or Fig. 2.
3. Measure the distance between three lines to get S1 and S2.

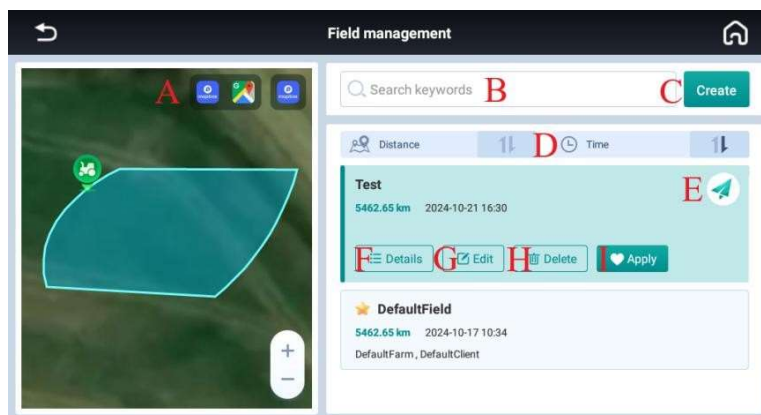
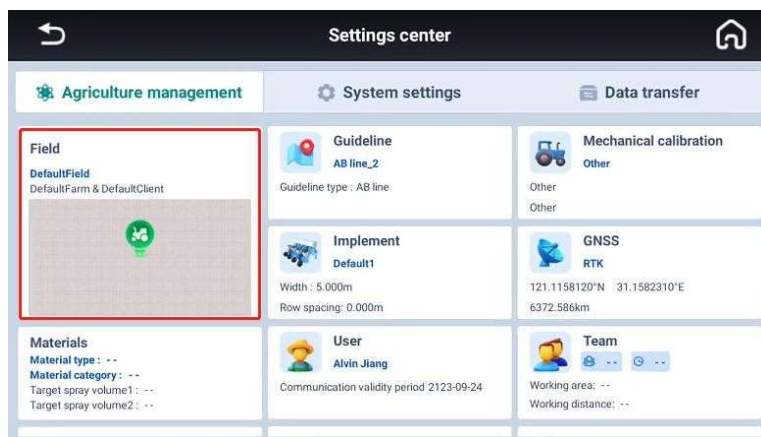
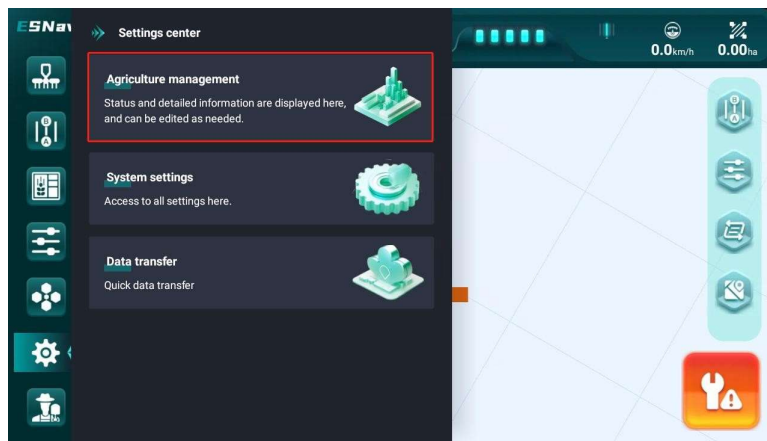
Cancel Confirm

Il existe deux méthodes au choix, veuillez suivre les instructions pour terminer la procédure.

1.7 Nouveau champ et ligne directrice

1.7.1 Nouveau champ

1. Accédez à [Centre de paramètres -> Champ].



A : Aperçu du champ. Il est possible de zoomer et de dézoomer ainsi que de choisir le type de carte.

B : Rechercher rapidement le champ par mots-clés lorsqu'il y a plusieurs champs.

C : Cliquez pour créer un nouveau champ.

D : Sélectionnez pour afficher les champs par distance ou par temps.

E : Cliquez pour exporter le champ par le code de partage.

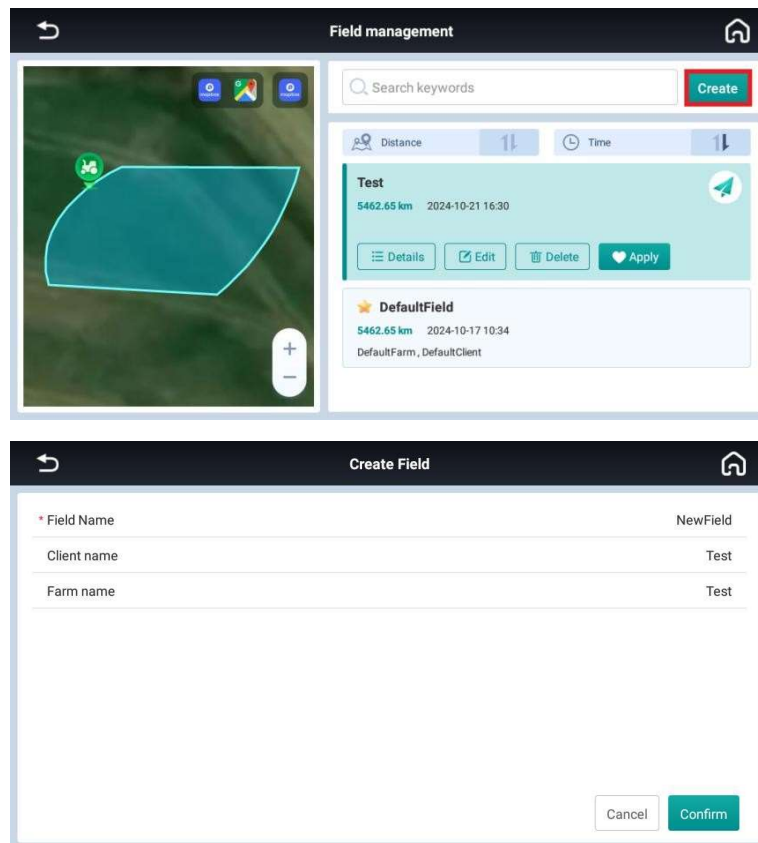
F : Entrez dans l'interface des détails du champ.

G : Modifier le nom du champ.

H : Supprimer le champ.

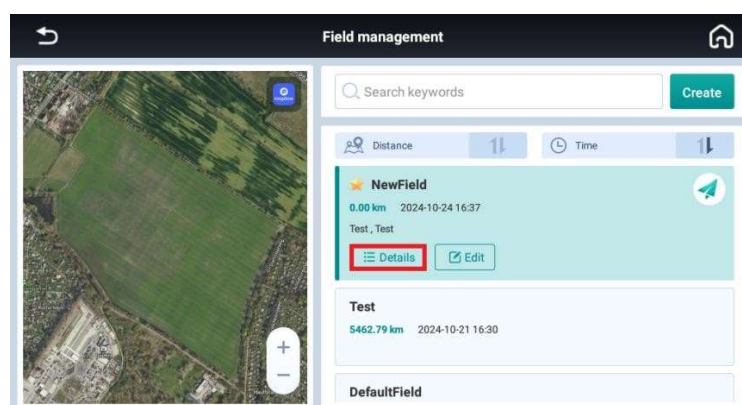
I : Utiliser le champ.

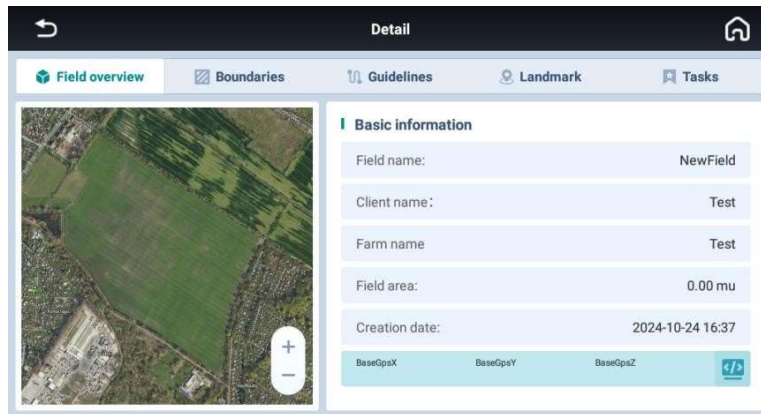
2. Créez un nouveau champ en saisissant le nom du champ, le nom du client et le nom de la ferme.



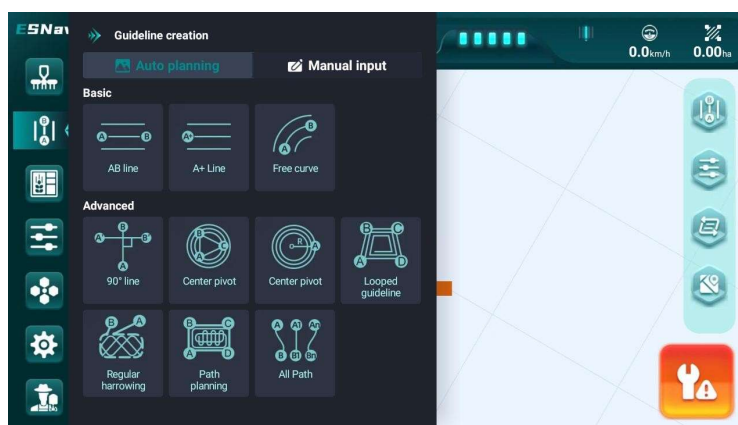
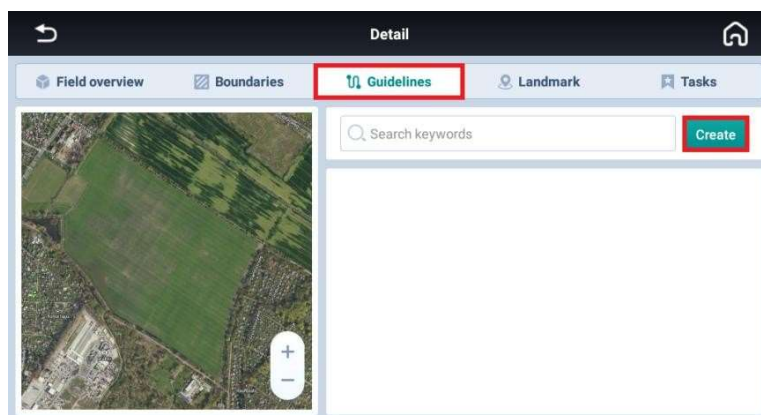
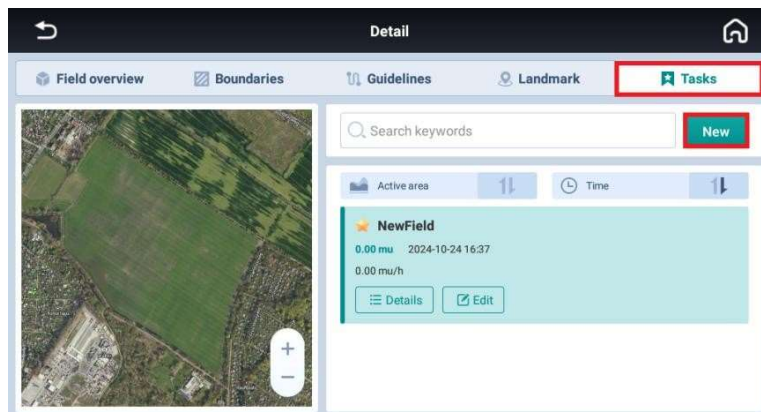
1.7.2 Nouvelle tâche et nouvelle ligne directrice

1. Accédez aux détails et vous pourrez créer de nouvelles limites, lignes directrices, points de repère et tâches.

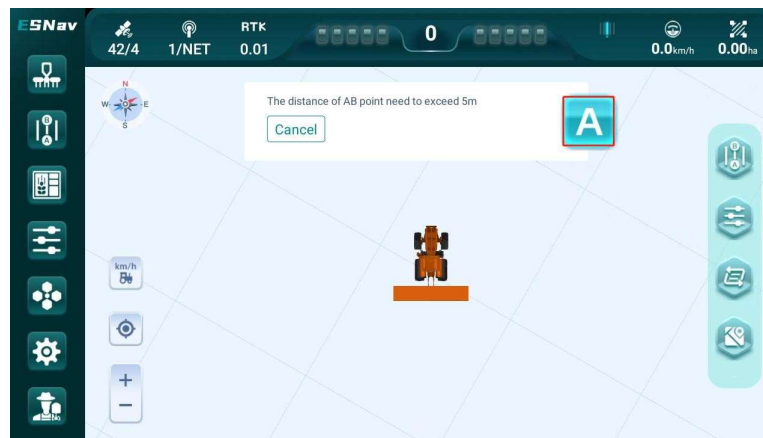




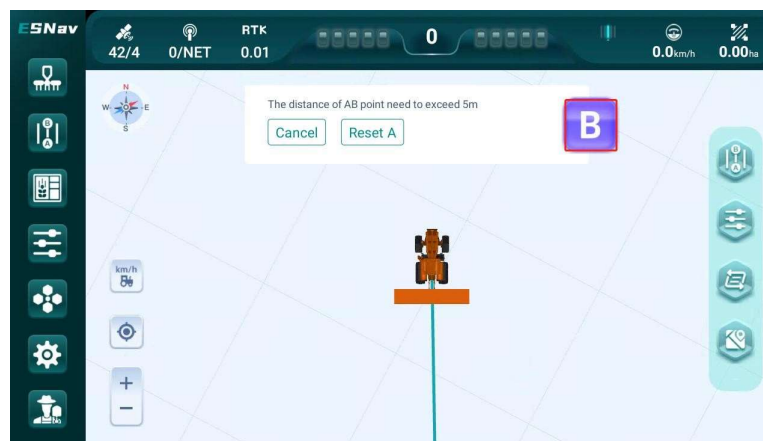
2. Créez ici une nouvelle tâche et des lignes directrices AB/courbes libres en premier.



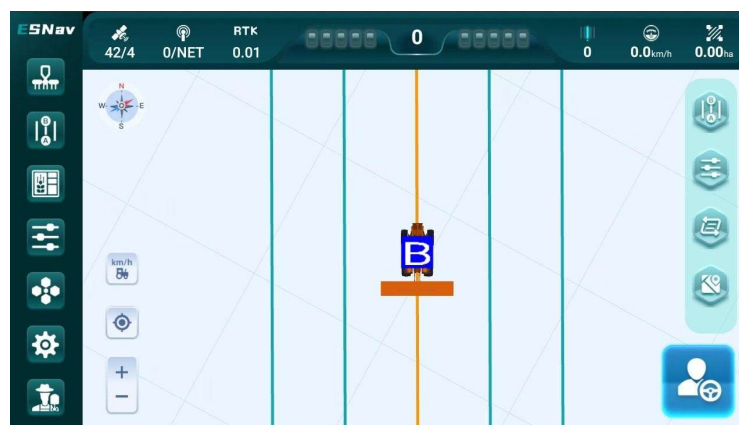
3. Créer une ligne AB en cliquant sur A, à l'emplacement actuel.



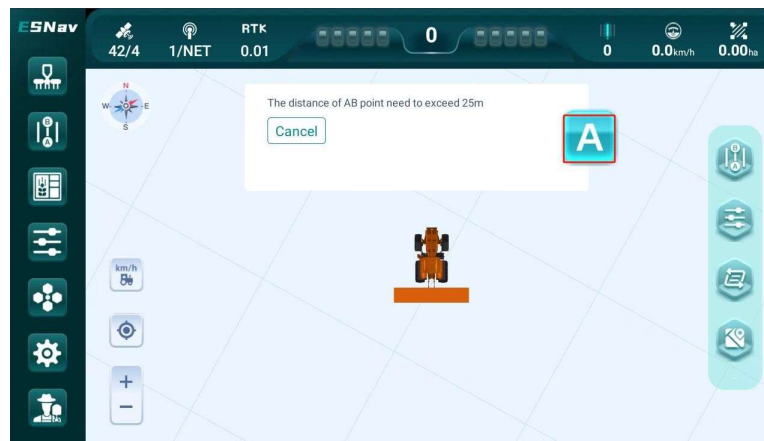
4. Conduisez jusqu'à l'autre extrémité du champ et cliquez sur B.



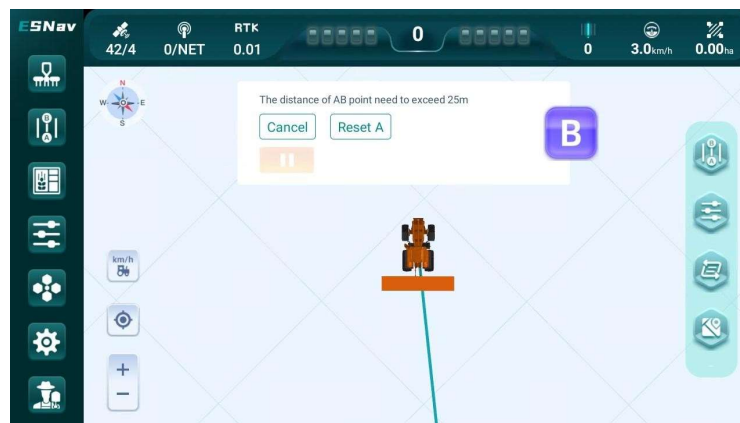
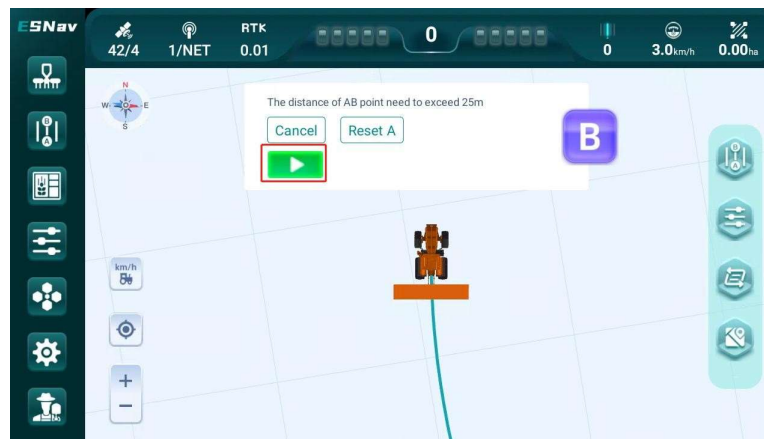
5. La nouvelle ligne AB a été créée avec succès.



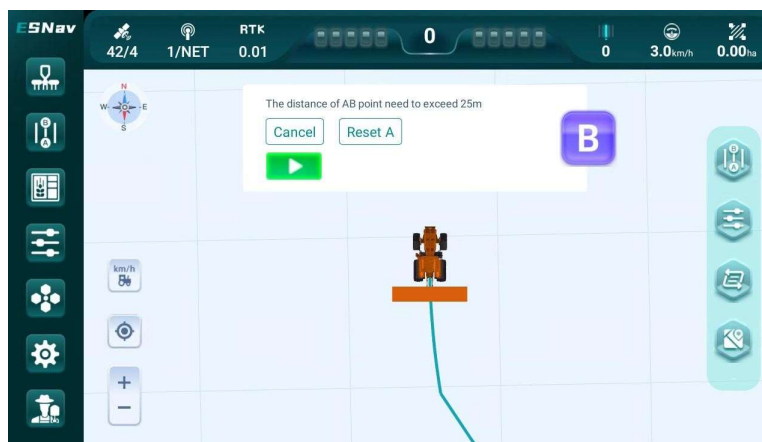
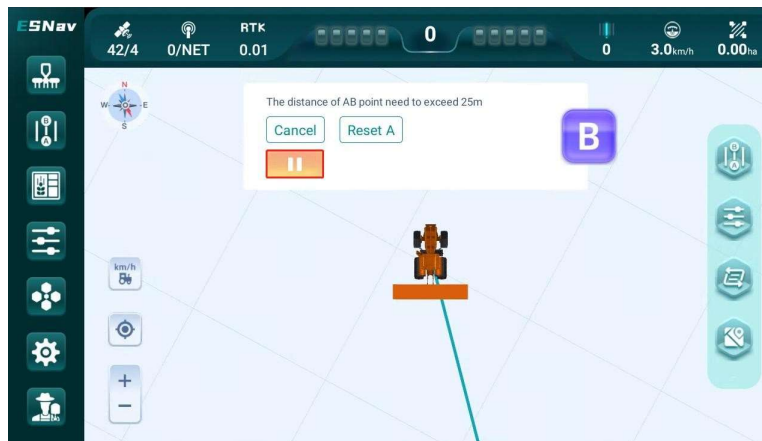
6. Cliquez sur A pour démarrer la courbe libre.



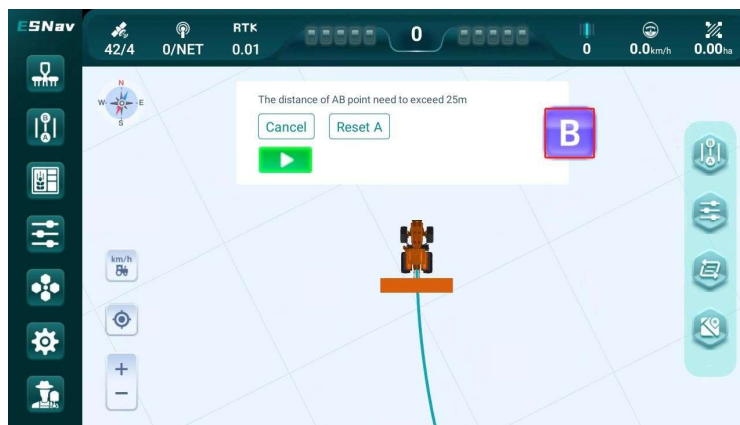
7. Cliquez sur [Démarrer] pour créer la ligne droite.



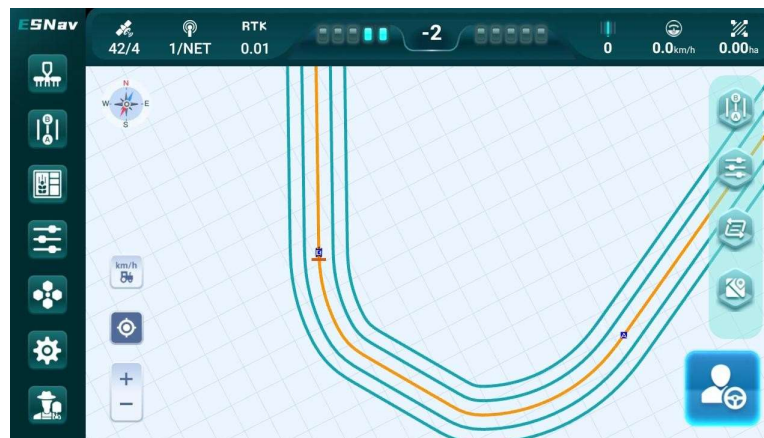
8. Cliquez sur [Pause] pour continuer à créer la ligne courbe.



9. Cliquez sur B pour terminer la création de la courbe libre.

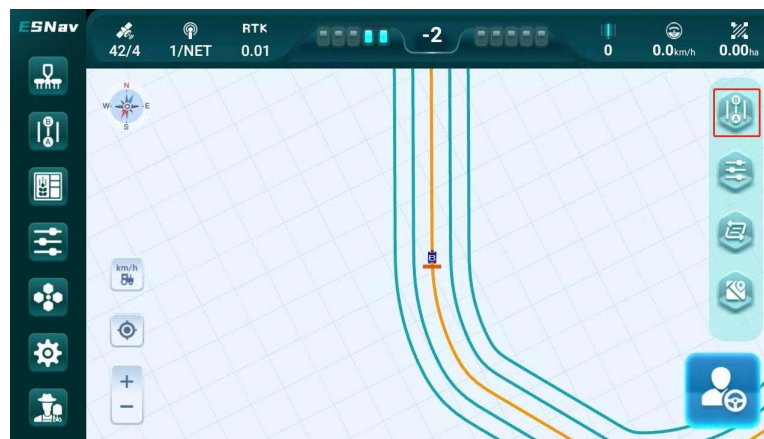


10. La nouvelle courbe libre a été créée avec succès.

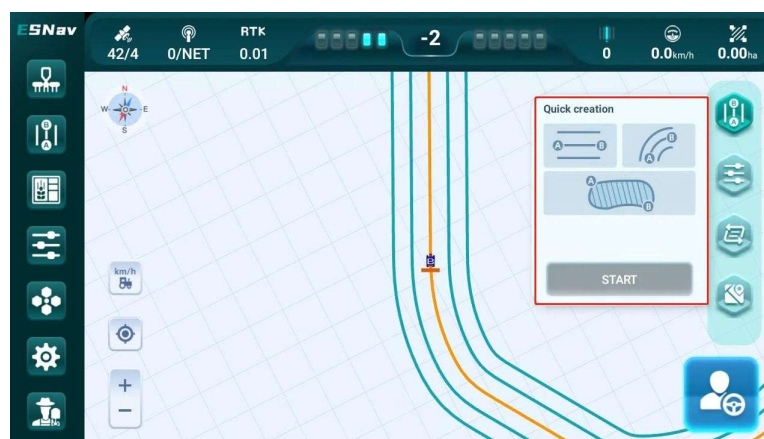


1.7.3 Création rapide

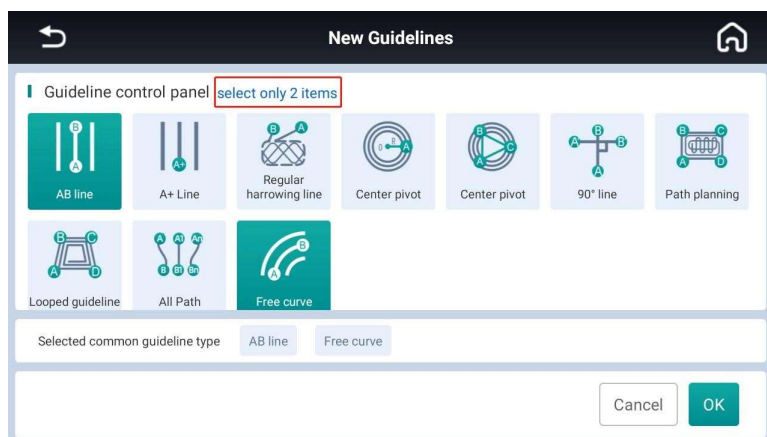
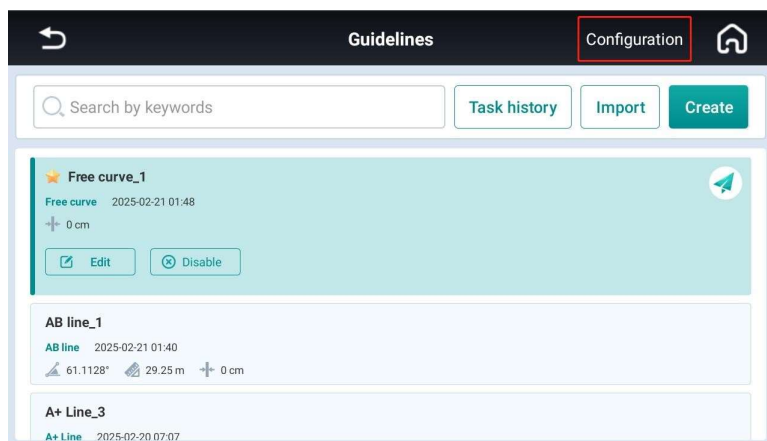
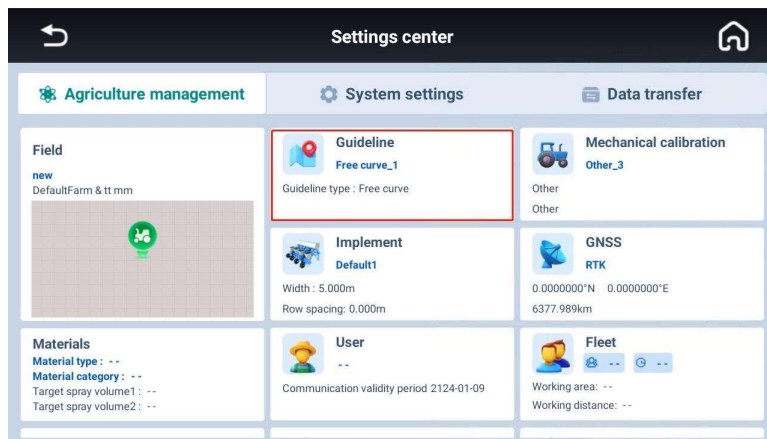
1. Cliquez sur le bouton Création rapide dans la barre de raccourcis de droite.



2. Sélectionnez la ligne directrice à créer (ligne AB, courbe libre ou limite de champ).

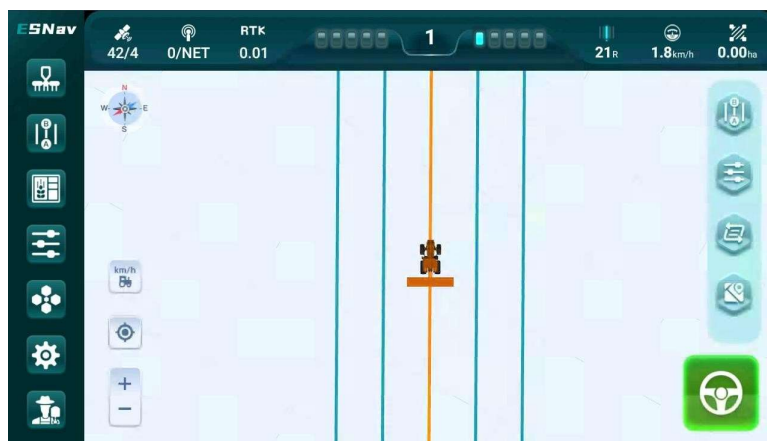
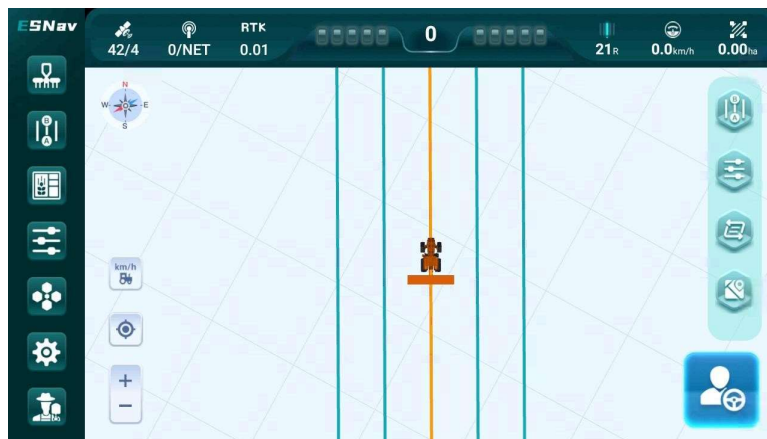


3. À l'exception de la création de limites, les deux autres types de création de raccourcis peuvent être personnalisés. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Ligne directrice], cliquez sur [Configuration], puis sélectionnez les types de lignes directrices .



1.8 Démarrer le pilotage automatique

Après avoir terminé les étapes de base ci-dessus, vous pouvez démarrer le pilotage automatique dès maintenant.

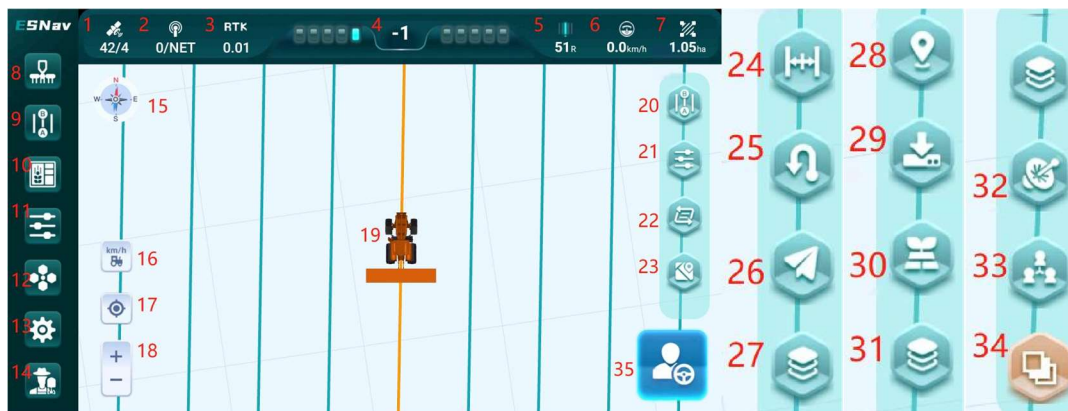


1.9 Éteindre la console

Appuyez sur le bouton orange pendant 3 secondes, le système s'éteint.



2 Interface principale



1. État des satellites

Il y a deux nombres affichés sous la forme X / Y.

X représente le nombre de satellites suivis ;

Y représente l'état RTK :

(1 : Unique/Autonome 2 : DGPS/SBAS 4 : Correction 5 : Flottant)

2. État de la station de base

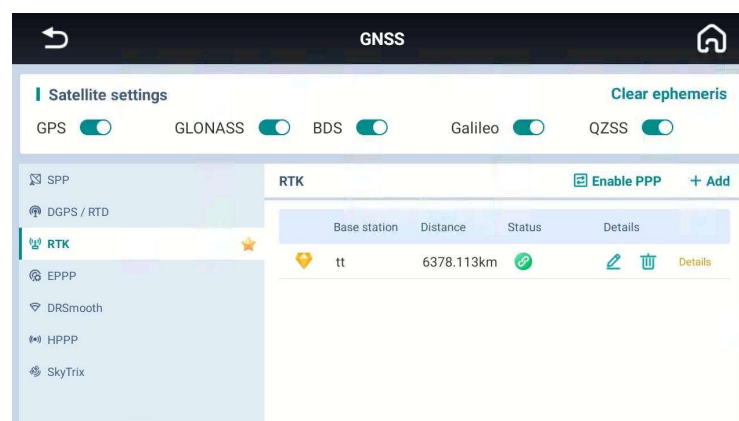
Il y a deux nombres affichés sous la forme X / Y.

X représente la latence du signal. Plus X est petit, plus le signal est stable. En général, la valeur recommandée est inférieure à 10 en mode de pilotage automatique pour de meilleures performances.

Y est le numéro du canal radio actuel s'il s'agit du mode radio ; Y passera à NET s'il s'agit du mode réseau.

3. Mode GNSS et précision de la position

Cliquez sur la barre d' état du satellite pour accéder aux paramètres de correction GNSS.



4. Déviation latérale

L'écart en temps réel entre la position actuelle du véhicule et la ligne de guidage marquée. La valeur est négative lorsque le véhicule se trouve sur le côté gauche de la ligne de guidage et positive lorsque le véhicule se trouve sur le côté droit de la ligne de guidage. L'unité est de 1 cm par grille.

5. Numéro de ligne directrice

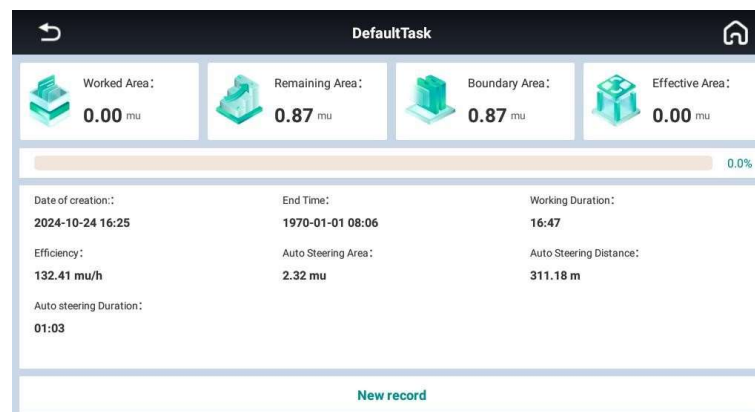
Guidage actuel où se trouve le véhicule (le numéro d'origine est 0).

6. Vitesse du véhicule

Vitesse du véhicule en temps réel.

7. Zone travaillée

« Mu » est l'unité par défaut et elle est réglable dans les **paramètres de base**. Cliquez sur cette icône pour afficher le rapport de tâche détaillé. Cette interface permet d'afficher les tâches historiques et créer de nouvelles tâches.



Zone travaillée : La zone de coloriage/dessin avec chevauchement.

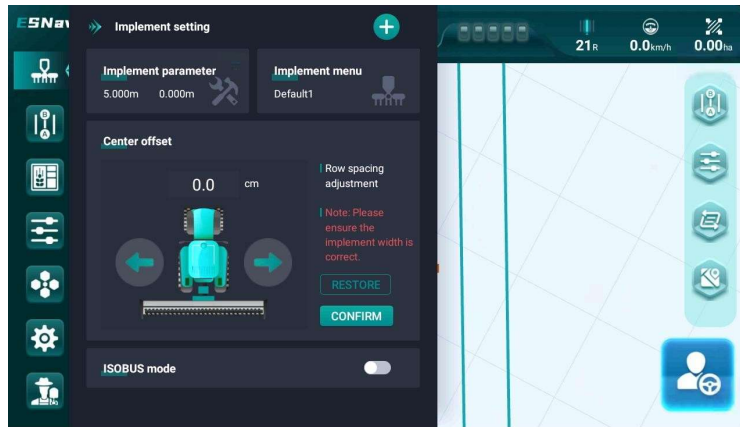
Surface restante : La surface dont la surface travaillée est soustraite de la surface limite.

Zone limite : La zone intérieure de la limite.

Zone efficace : La zone de coloriage/dessin sans chevauchement.

8. Équipement

Il se compose des paramètres de l'équipement, du menu de l'équipement, du décalage central et de l'interrupteur de mode ISOBUS.



Paramètre de l'équipement désigne les informations actuelles de l'équipement.

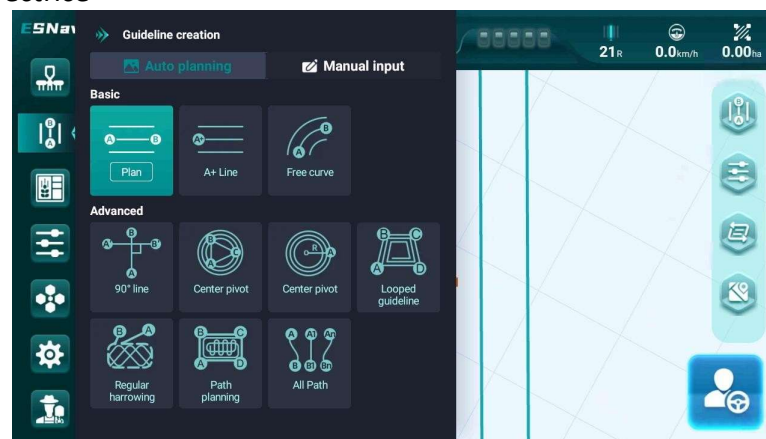
Menu de l'équipement désigne la bibliothèque des équipements.

Décalage central permet un réglage rapide de l'écartement des rangs : cliquez sur les deux flèches pour ajuster le décalage de l'équipement. Par exemple, si l'écartement des rangs est de 50 cm, après avoir travaillé sur deux rangs, vous vérifiez l'écartement réel à droite et constatez qu'il est de 45 cm. Dans ce cas, cliquez cinq fois sur la flèche gauche pour décaler de 5 cm vers la gauche. Il est également nécessaire de pouvoir restaurer la position d'origine en un clic.



Interrupteur de mode ISOBUS : Activez ou désactivez le mode ISOBUS.

9. Ligne directrice



Ligne AB : Créez une ligne droite en plaçant deux points. L'emplacement actuel sera utilisé comme point A, puis conduisez le véhicule jusqu'à l'autre extrémité du champ comme point B.

Ligne A+ : la position actuelle sera utilisée comme point A pour créer la ligne A+, qui utilise le cap du véhicule comme azimuth. Cette fonctionnalité est recommandée pour être utilisée dans des scénarios spéciaux qui nécessitent une création de ligne rapide.

Courbe libre : La courbe libre peut combiner la ligne droite AB et la courbe identique. Grâce à l'utilisation d'un algorithme optimisé, la ligne courbe est plus stable.

Ligne à 90° : la ligne à 90° peut faire pivoter la ligne AB ou la ligne A+ de 90°. Elle nécessite une ligne AB ou une ligne A+ existante dans la liste des lignes directrices.

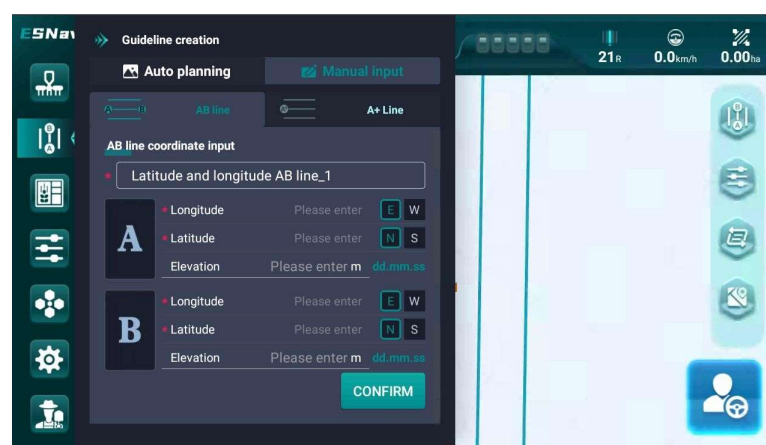
Pivot central : La courbe circulaire peut être utilisée dans le cas où le véhicule se déplace automatiquement en cercle, comme pour couper l'herbe.

Ligne directrice en boucle : La ligne directrice en boucle nécessite 4 points pour créer une forme et générera automatiquement plusieurs lignes directrices quadrangulaires distinctes.

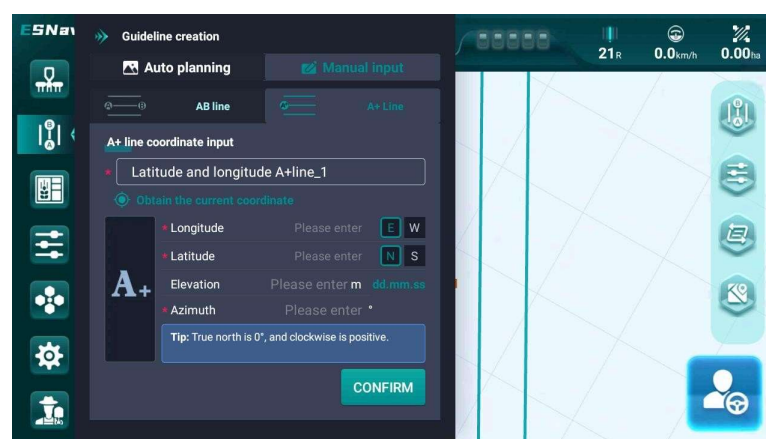
Hersage régulier : Hersage dans le champ avec une limite régulière. Il peut être utilisé dans le cas où l'utilisateur a besoin d'un parcours cible au sol économe en carburant.

Ligne de planification de trajectoire : La ligne de planification de trajectoire nécessite 4 points pour créer une forme et générera automatiquement des lignes de chemin.

Toutes les trajectoires : Cette fonction permet à l'utilisateur de créer plusieurs segments de lignes courbes représentant la trajectoire réelle du véhicule. Elle est principalement utilisée pour les vignobles.



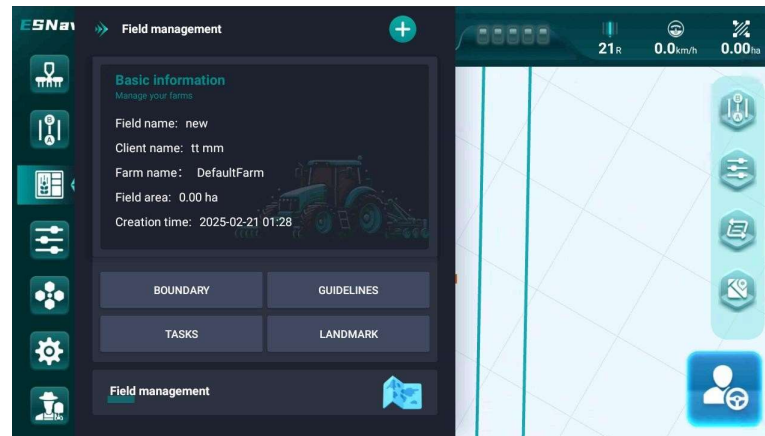
Saisie des coordonnées de la ligne AB : saisissez les coordonnées du point A et du point B, puis cliquez sur CONFIRMER pour obtenir une nouvelle ligne AB.



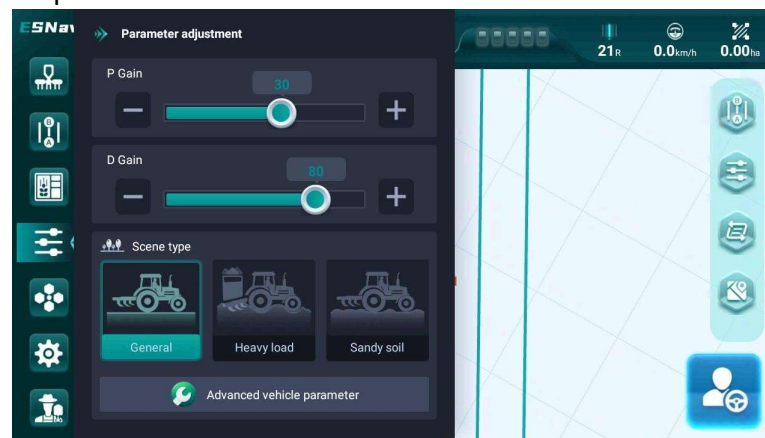
Saisie des coordonnées de la ligne A+ : saisissez les coordonnées du point A et de l'azimut, puis cliquez sur CONFIRMER pour obtenir une nouvelle ligne A+.

10. Gestion de terrain

Il permet de gérer rapidement les limites, les lignes directrices, les tâches et les points de repère. Il permet également d'accéder rapidement à la bibliothèque de champs.



11. Réglage des paramètres



Gain P : Plus la fréquence est élevée, plus la vibration du mouvement du moteur est évidente ; plus la fréquence est petite, plus le mouvement du moteur est stable.

Avec un capteur d'angle de roue, la valeur recommandée est de 20/25 mais sur les véhicules avec une petite puissance ou un petit rapport de direction généralement inférieur à 13, la valeur recommandée est de 25/30.

Sans capteur d'angle de roue, la valeur recommandée est de 25/30 mais sur les véhicules avec une petite puissance ou un petit rapport de direction généralement inférieur à 13, la valeur recommandée est de 30/35.

D Gain : Rapport de vitesse de réglage du moteur. Plus la valeur est faible, plus le réglage est lent.

Avec un capteur d'angle de roue, la valeur recommandée est de 80.

Sans capteur d'angle de roue, la valeur recommandée est 60/80.

Type de scène :

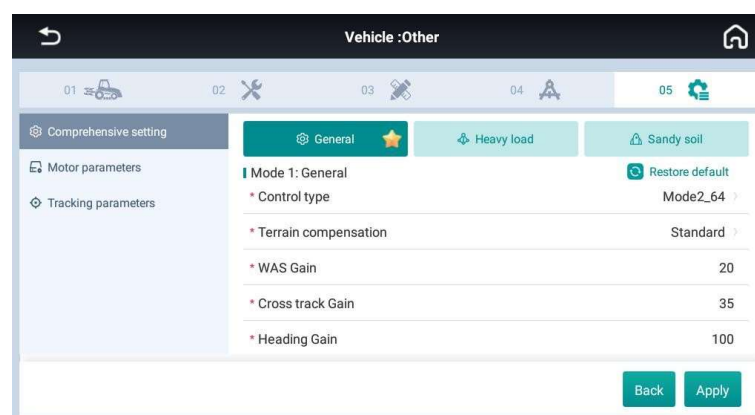
Pour l'instant, seul le premier type de scène est autorisé à être utilisé, et les 2 autres types de scène ne sont pas disponibles, car ils sont encore en cours de test et de développement.

Général : Ce type convient principalement aux champs réguliers.

Charge lourde : Ce type convient lorsque le véhicule transporte de lourdes charges.

Sol sableux : Ce type est utilisé pour les champs meubles.

Paramètre avancé du véhicule :



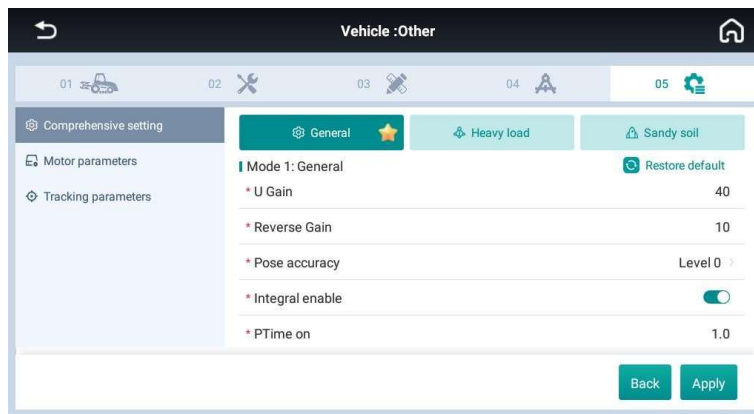
Type de contrôle : Il est possible de choisir entre le mode 1 et le mode 2_64. Le mode par défaut est le mode 2_64.

Compensation de terrain : elle comprend deux types de pente et de norme. Elle n'est utile que pour les véhicules à chenilles. Lorsque vous passez au mode d'algorithme NX01, veuillez utiliser le standard ; lorsque vous passez au mode d'algorithme NX64, veuillez utiliser la pente.

Gain WAS : la valeur par défaut est 20, ce qui n'est valable qu'en mode sans capteur d'angle. Plus la sensibilité de la direction est faible, plus la roue avant tourne de manière sensible. Lorsque le jeu de direction du véhicule est important ou que le sol de travail est meuble et en pente, la valeur doit être réduite et réglée sur 10.

Gain de couverture croisée : Pas besoin de réglage, utilisez une agressivité en ligne pour régler la sensibilité.

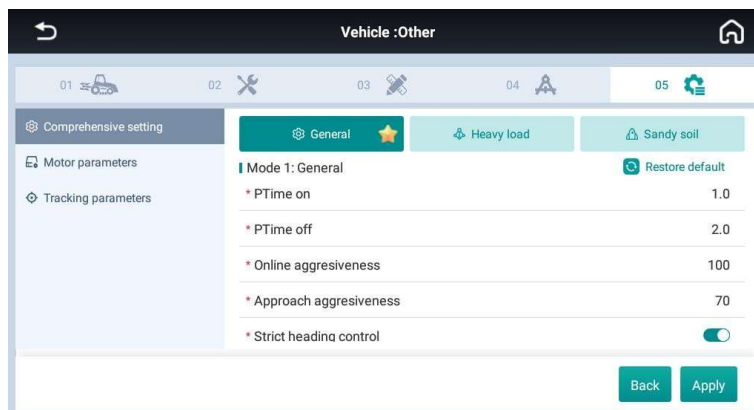
Gain de cap : Pas besoin de réglage, utilisez une agressivité en ligne pour régler la sensibilité.



Gain en marche arrière : La valeur par défaut est 10. Lorsqu'un véhicule recule en mode de conduite automatique, cette valeur détermine la sensibilité de correction de la déviation. Pendant la marche arrière, le volant peut osciller de gauche à droite, il est donc nécessaire de réduire cette valeur.

Précision de positionnement : Lorsque le véhicule est à l'arrêt, le logiciel affiche une vitesse de 0,2/0,3/0,4 km/h. Il peut être commuté au niveau 1, ce qui permet de supprimer l'affichage de la vitesse. Le niveau par défaut est 0.

Activation intégrale : la désactiver permet d'optimiser le problème de déviation latérale fixe pour les véhicules à direction avant. Cependant, pour les autres véhicules, il n'est pas nécessaire de la désactiver. La valeur par défaut est activée.



PTime on : Ratio de temps de jugement sur la ligne. La valeur par défaut est 1,0.

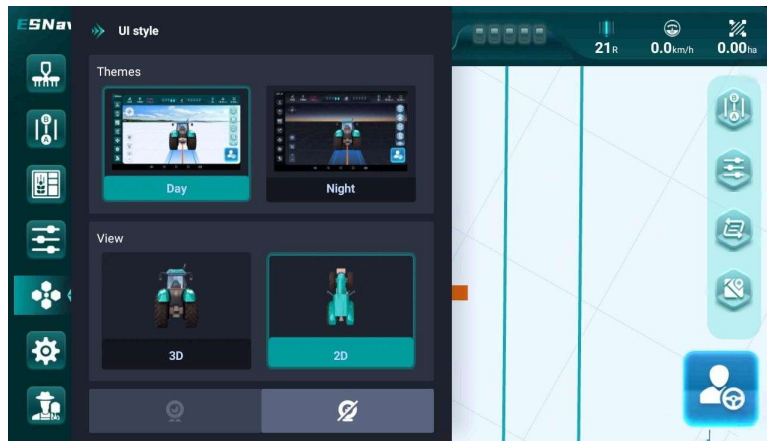
PTime off : Temps de jugement d'approche de la ligne, la valeur par défaut est 2,0.

Agressivité en ligne : La valeur par défaut est 100. Elle détermine la sensibilité de la correction de déviation lors de la conduite automatique sur la ligne. Si des écarts se produisent fréquemment et que la correction est lente, augmentez cette valeur à 130 ou 150.

Agressivité d'approche : La valeur par défaut est 70 ; elle contrôle la rapidité avec laquelle le véhicule entre sur la ligne directrice. Si le volant effectue de grands mouvements lors de l'entrée sur la ligne, réduisez la valeur à 40 ou 50.

Contrôle de cap strict : la valeur par défaut est activée.

12. Style de l'interface utilisateur

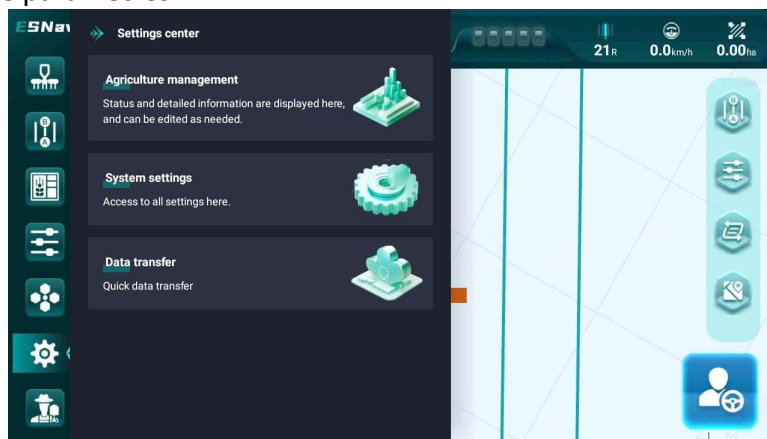


Thèmes : Il existe 2 modes, dont Jour et Nuit.

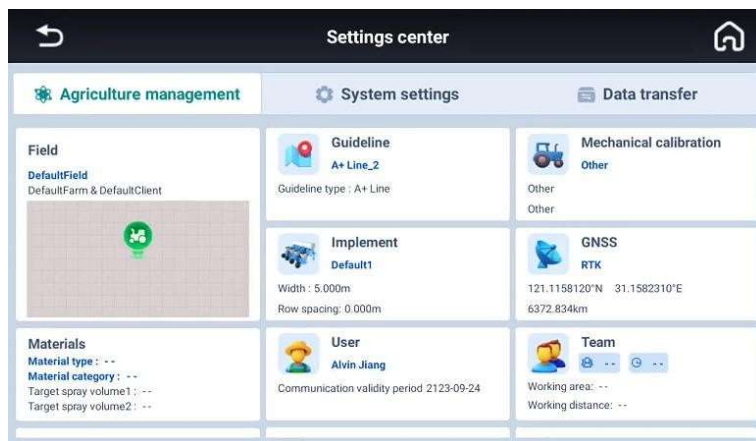
Changement de vue : Il est possible de choisir entre 3D et 2D selon la volonté du client.

Caméra : Activez ou désactivez la caméra arrière qui sert à surveiller l'outil.

13. Centre de paramètres

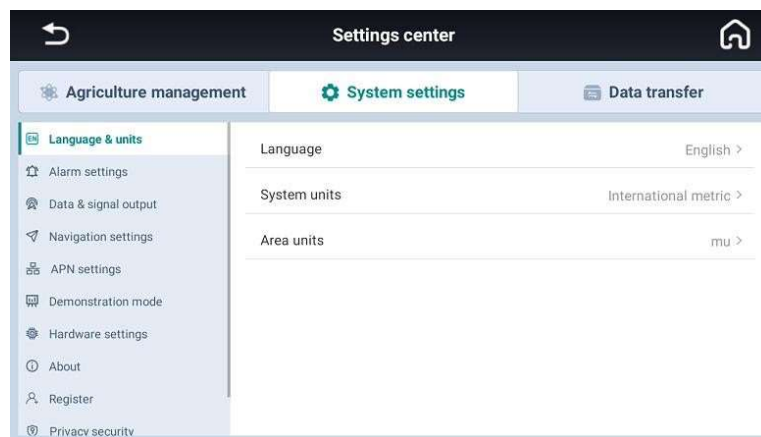


Gestion agricole : Il est possible d'utiliser des modules tels que Champ, Outil, Véhicule, GNSS, Utilisateur, Matériaux, Tâche, Sécurité et Dépannage comme indiqué ci-dessous.

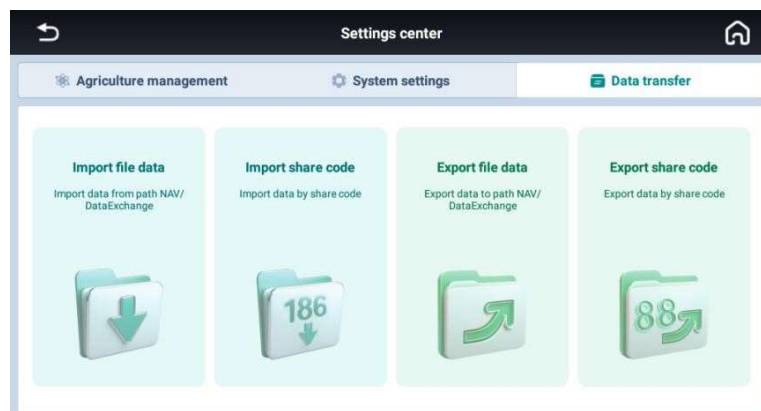


Paramètres système : Dans cette partie, le client peut modifier de nombreux

paramètres utiles et basiques.

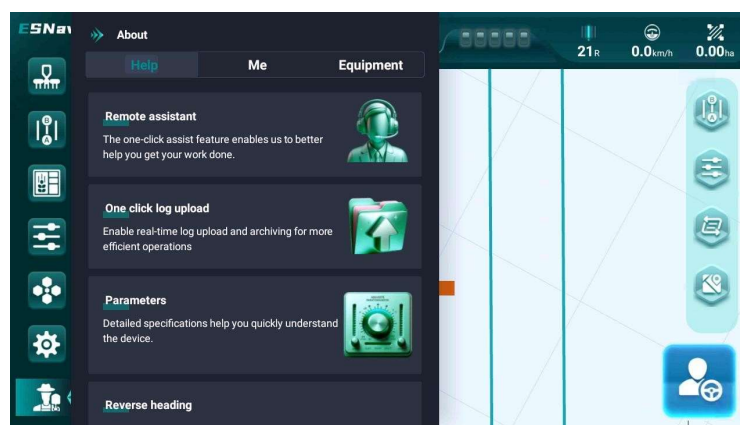


Transfert de données : Dans cette partie, il est possible de partager des données par code et d'importer ou d'exporter des fichiers par disque USB.



14. À propos

Interface d'aide :



Assistant à distance : Contactez les techniciens pour une assistance à distance via un code d'identification.

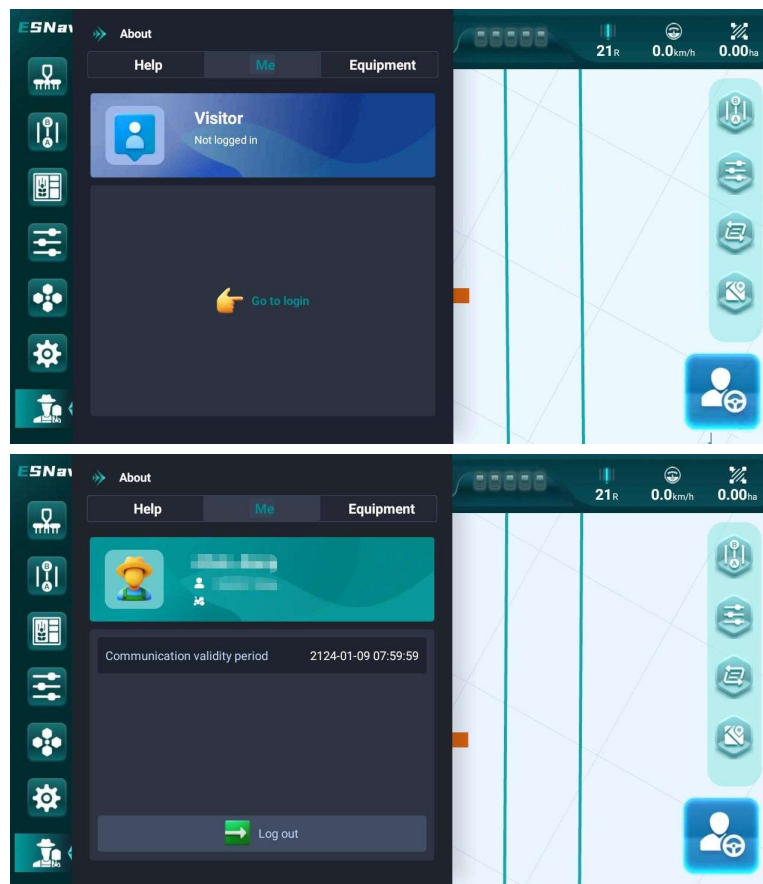
Téléchargement des Logs en un clic : envoyez rapidement les Logs au serveur pour que les techniciens les vérifient.

Paramètres : Véhicule, paramètres de configuration et d'étalonnage, etc.

Cap arrière : Lorsque le véhicule roule en marche avant mais que l'interface du logiciel indique qu'il recule, veuillez cliquer dessus pour obtenir le cap correct.

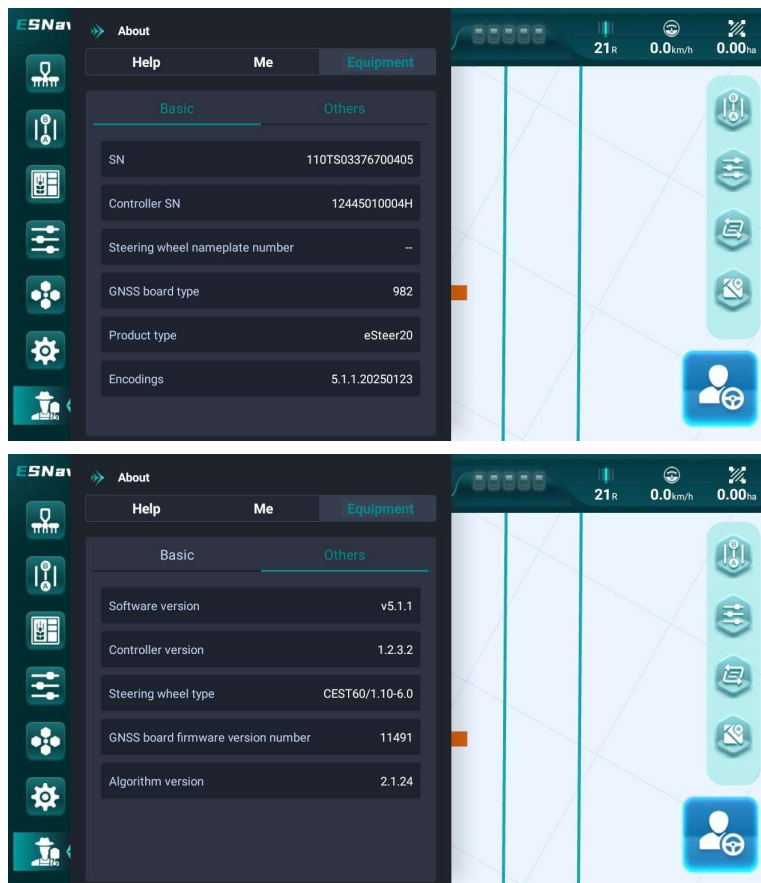
Interface « Me »:

Ici, il est possible de se connecter au serveur cloud.



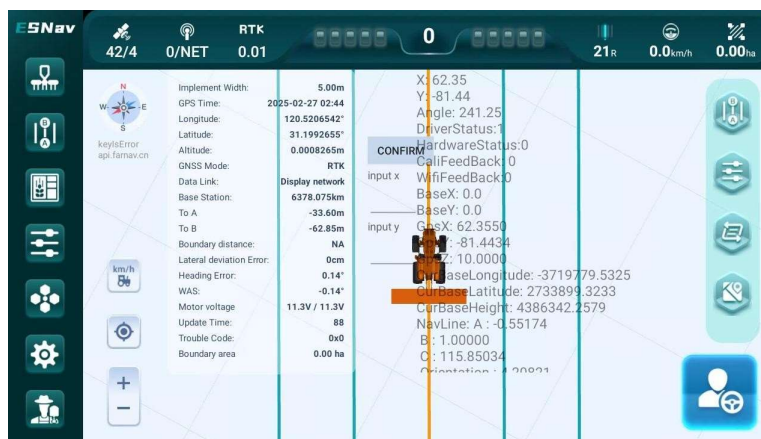
Interface de l'équipement :

Il est possible de consulter ici les informations de base et les informations techniques.



15. Boussole

Cliquez une fois pour vérifier les informations de base. Cliquez sept fois de suite pour afficher les informations de débogage. Il est possible de modifier les coordonnées en saisissant x et y manuellement lorsque l'appareil est en mode démonstration.



Station de base : La distance entre le véhicule et la station de base.

Erreur transversale : écart latéral. L'écart en temps réel entre la position actuelle du véhicule et la ligne de guidage marquée. La valeur est négative lorsque le véhicule se trouve sur le côté gauche de la ligne de guidage et positive lorsque le véhicule se trouve sur le côté droit de la ligne de guidage.

Erreur de cap : l'angle entre la ligne directrice et le cap du véhicule.

WAS : L'angle entre la ligne directrice et la roue avant.

Tension du moteur : X/Y, X représente la tension actuelle du système, Y représente la tension minimale.

Code d'erreur : le code s'affiche lorsqu'il y a des messages d'erreur système.

16. Vitesse du tracteur

Vitesse du tracteur en mode démonstration. Il est possible de régler la vitesse du tracteur en mode démonstration.

17. Changement de vue

Permet de basculer entre l'orientation de la carte ou l'orientation du véhicule.

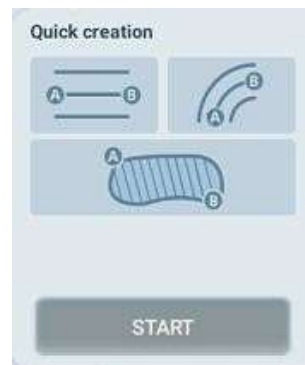
18. Zoom avant/arrière

Il est également possible d'effectuer un zoom avant ou arrière sur l'interface en faisant glisser les doigts sur l'écran.

19. Véhicule et ligne de guidage

20. Création rapide

Créez rapidement une ligne AB, une courbe libre ou une limite.



21. Réglage rapide des paramètres



22. Bouton de changement de ligne directrice

Cliquez sur le bouton pour changer rapidement de lignes de guidage lorsque le champ comporte plusieurs lignes de guidage.

23. Suivi de la couverture de travail

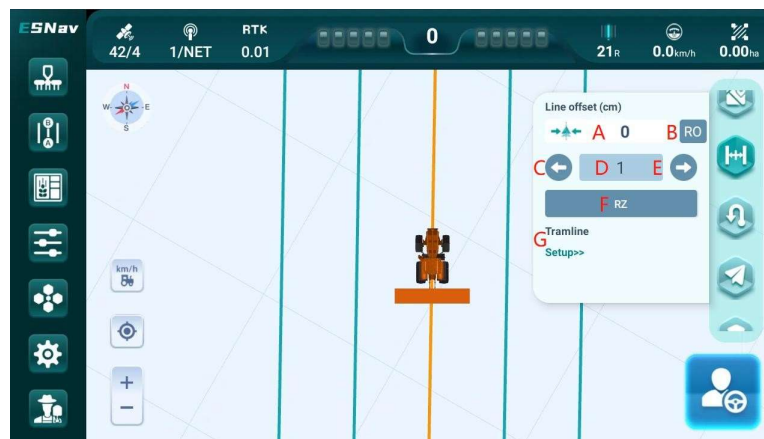
La méthode de changement de couverture peut être définie dans [Centre de paramètres -> Paramètres système -> Paramètres de navigation -> Journalisation de la couverture].

Mode de commutation : activer/désactiver la couverture manuellement.

Mode automatique : Allumez la couverture automatiquement lorsque vous activez

le mode automatique.

24. Décalage de ligne



A : Enregistre le décalage et la valeur de décalage.

B : RO efface le décalage de la ligne directrice.

C : La ligne de guidage est décalée vers la gauche.

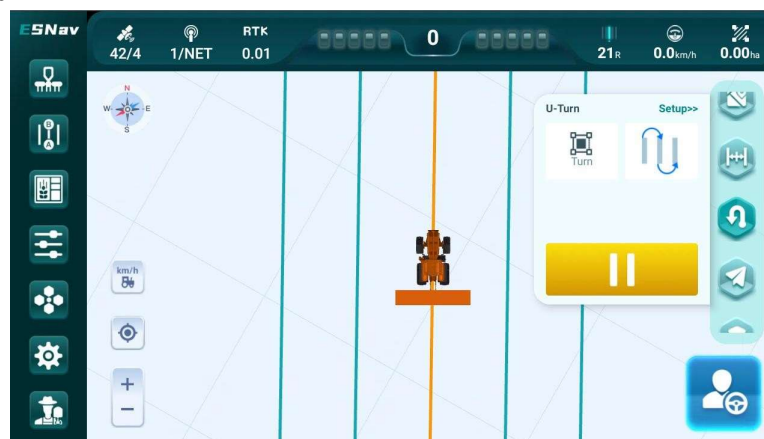
D : Entrez la distance de décalage, la valeur maximale est de 999 cm.

E : La ligne de guidage est décalée vers la droite.

F : Remise à zéro du décalage de la ligne et du compteur de la ligne actuelle.

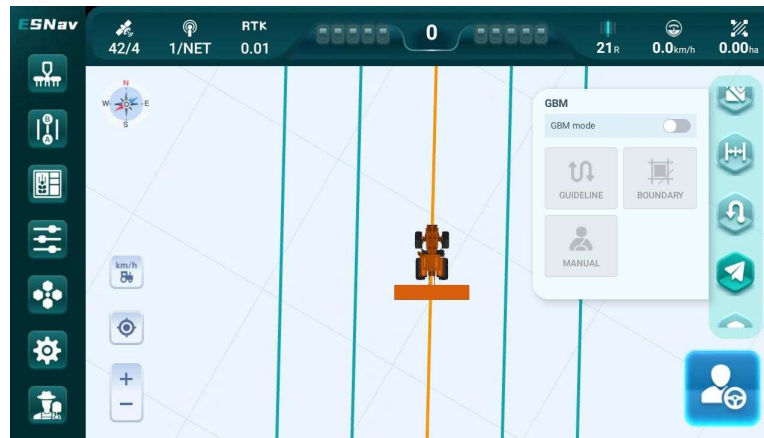
G : Cliquez sur Configuration pour définir les paramètres de Tramline.

25. Demi-tour



Il est possible d'accéder rapidement à la page U-turn pour activer U-turn ou configurer d'autres paramètres avancés.

26. GBM

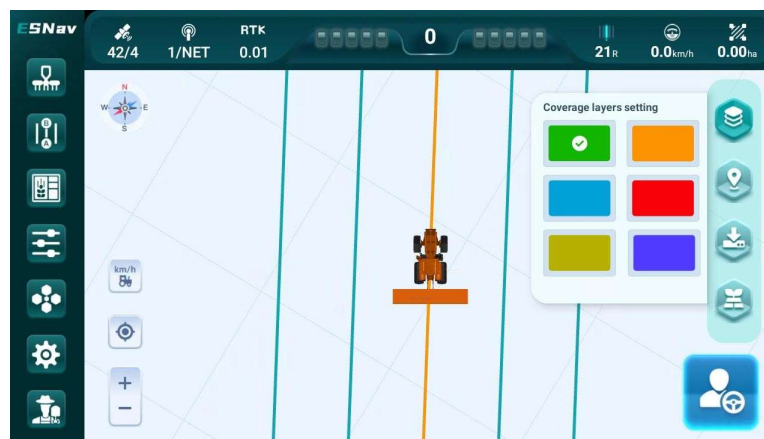


GUIDELINE : Le véhicule suivra les lignes de guidage.

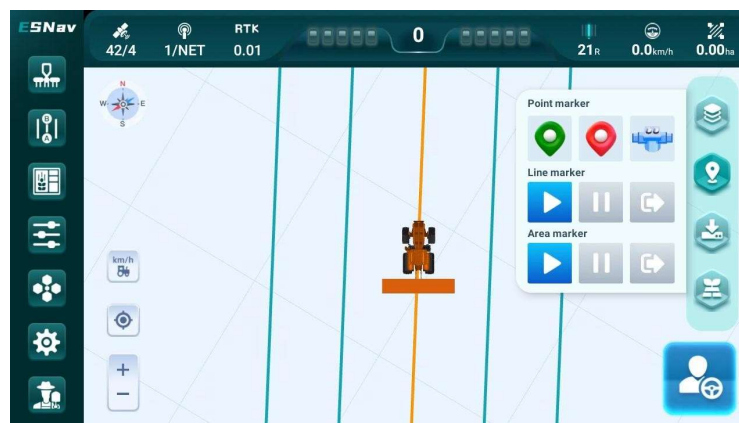
BOUNDARY : Le véhicule reconnaîtra uniquement les lignes de guidage dans la limite de champ.

MANUEL : Le véhicule ne pourra pas passer en mode de pilotage automatique après la sélection.

27. Paramétrage des couleurs de couverture

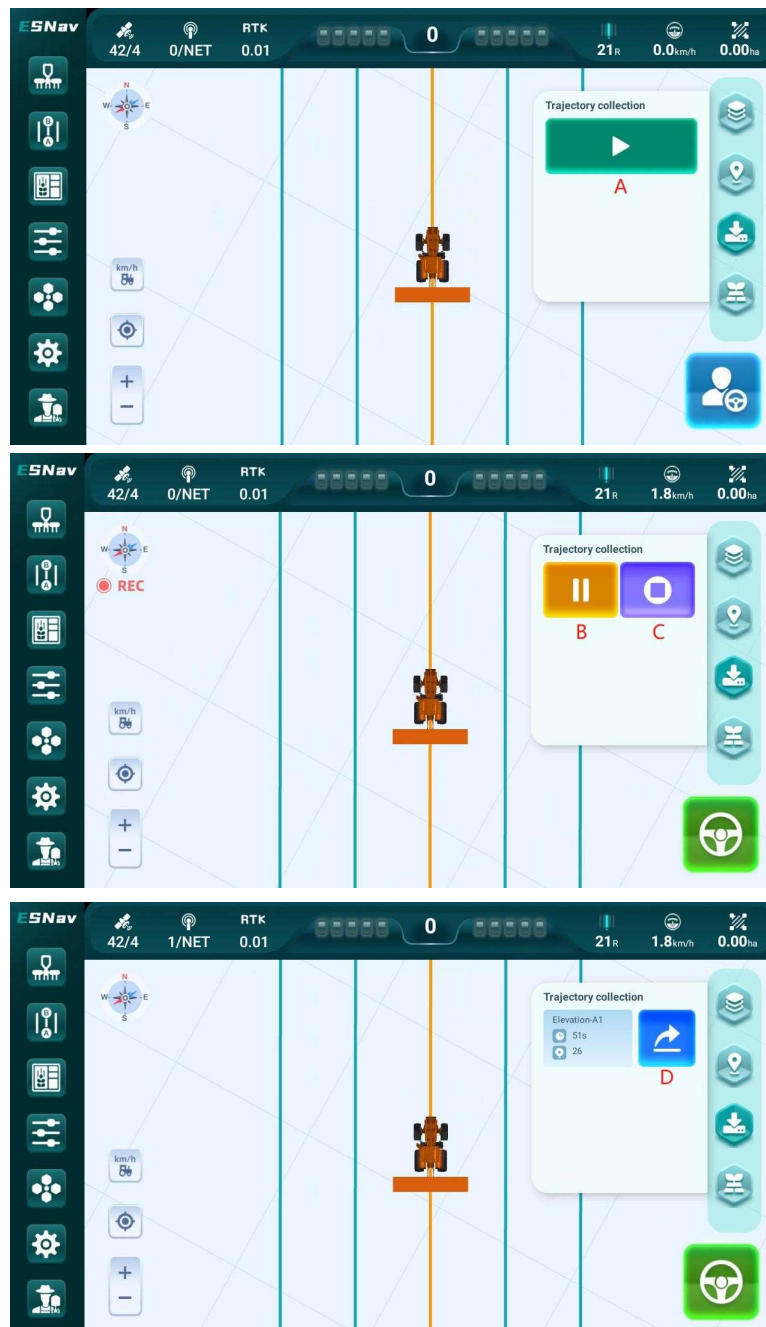


28. Nouveau point de marquage



29. Enregistrement de trajectoire

Il est possible de démarrer la collecte de la trajectoire réelle du véhicule, de mettre en pause, de continuer, de terminer et d'exporter la collecte.



A : Commencez à enregistrer la trajectoire.

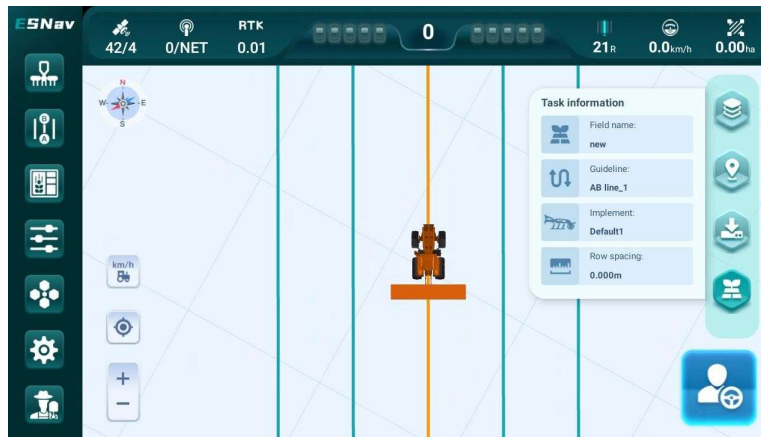
B : Mettre la trajectoire en pause.

C : Terminer la trajectoire.

D : Exporter le fichier de trajectoire.

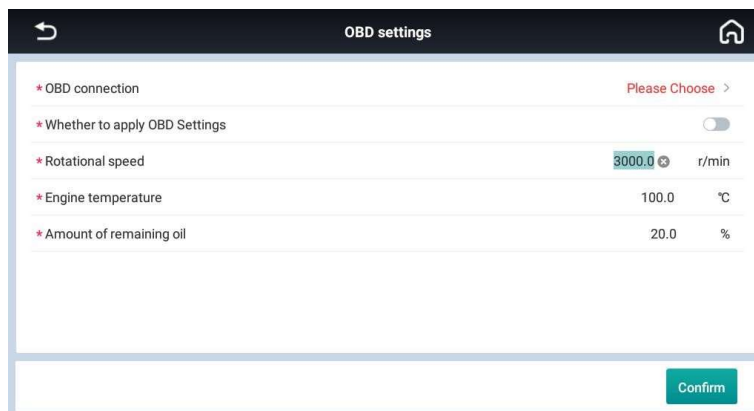
30. Informations sur la tâche actuelle

Ce module contient des informations sur le champ actuel, les outils et l'espacement des lignes.



31. Paramètres OBD

Il est possible de connecter un OBD à votre appareil. Cette nouvelle fonctionnalité est actuellement en cours de développement.



32. Sortie de signal

Après avoir terminé la configuration [Sortie d'impulsions du semoir] dans [Centre de paramètres -> Paramètres système -> Sortie de données et de signal], cliquez sur [Démarrer] ici.



33. Flotte

Il est possible d'afficher le nombre de membres de l'équipe, les informations sur les missions.



34. Couverture ISOBUS-GEO

Couche de couverture : affiche la couleur de couverture prédéfinie ;

Quantité réelle : Variation en temps réel des couleurs de couverture en fonction de la carte de prescription et des dosages de pulvérisation.



35. Engagement ou désengagement du pilotage automatique

Automatique :



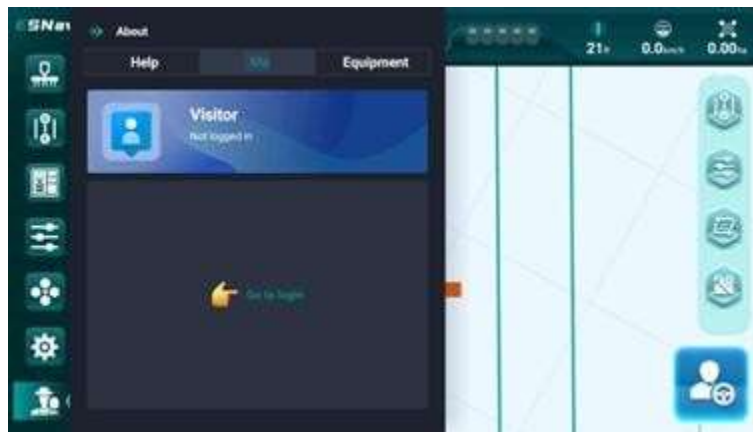
Manuel :



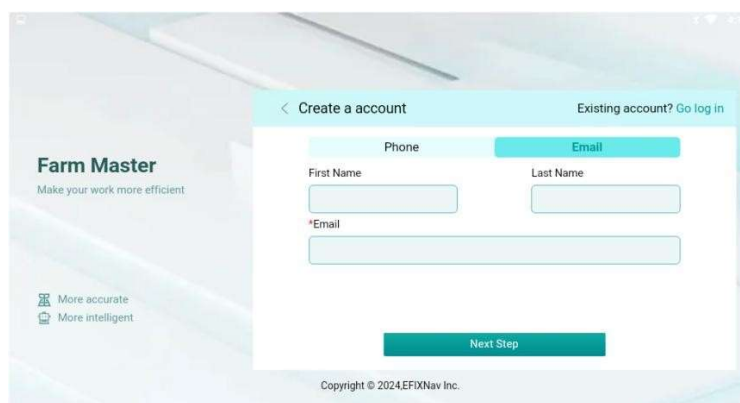
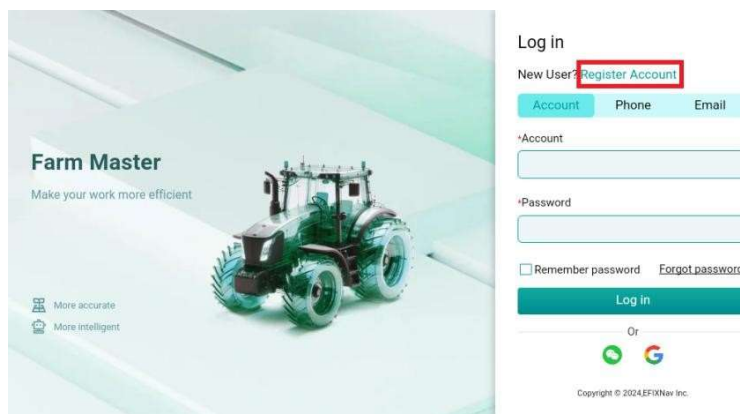
3 Caractéristiques principales

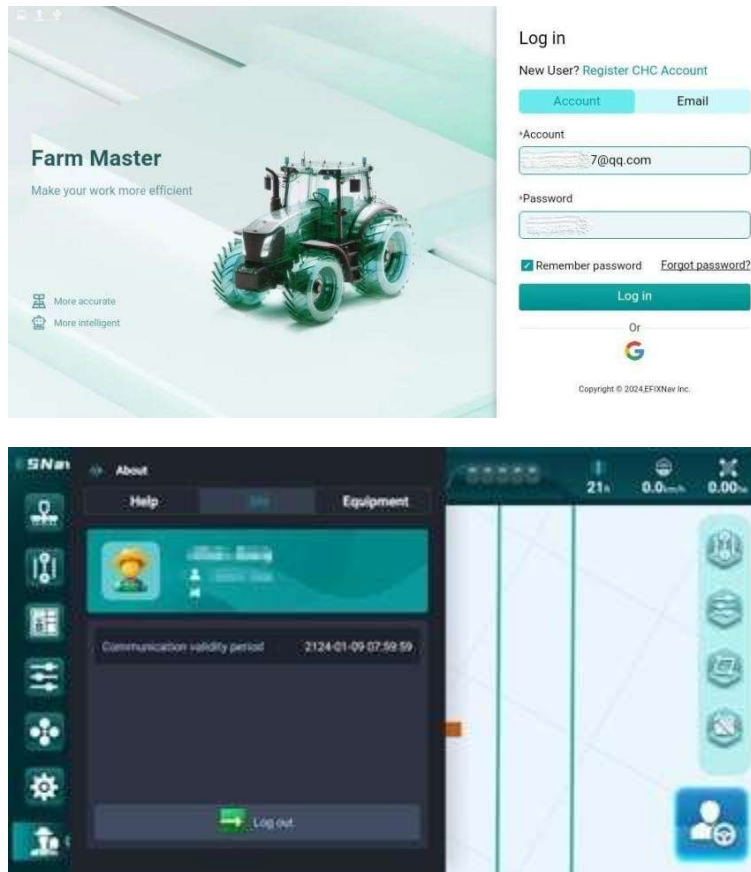
3.1 Services cloud

1. Accédez à [À propos -> Me-> Accéder à la connexion].

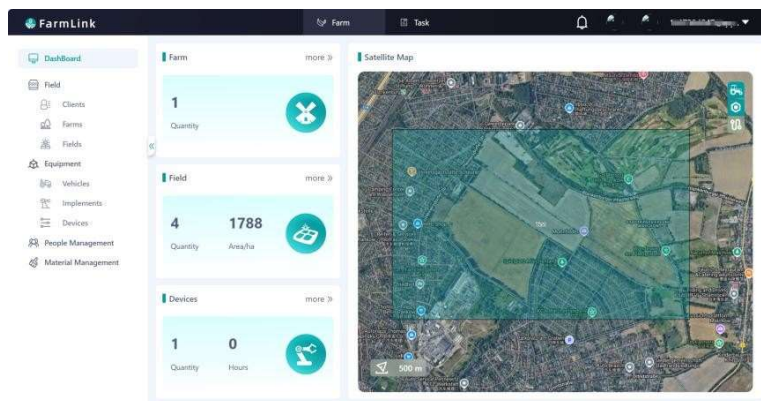


2. Enregistrez un nouveau compte ici ou utilisez le compte et le mot de passe que vous avez créés pour vous connecter.





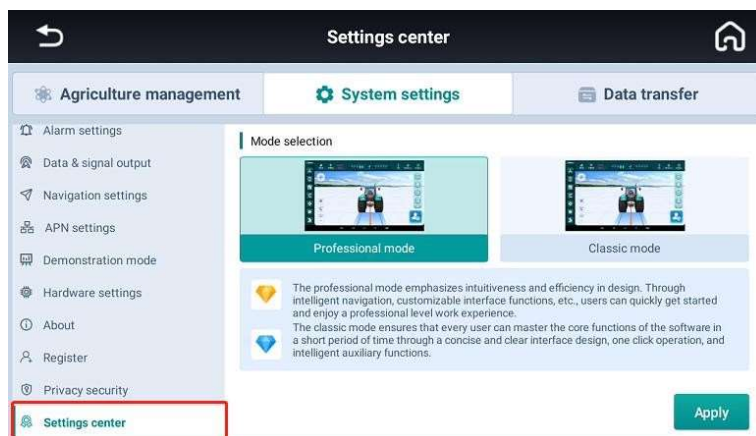
3. Après s'être connecté au service cloud, il est possible d'établir une communication bidirectionnelle entre le logiciel ESNave5.0 et le serveur cloud.



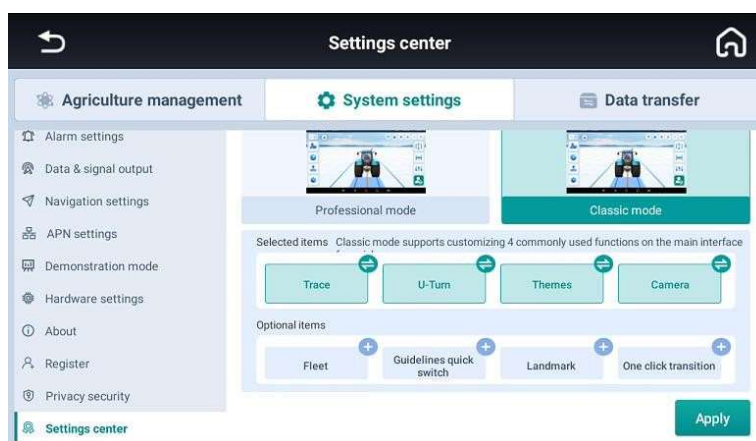
3.2 Mode classique

Afin de satisfaire les habitudes d'utilisation des utilisateurs, ES NAV 5.0 prend actuellement en charge le basculement entre le mode classique et le mode professionnel.

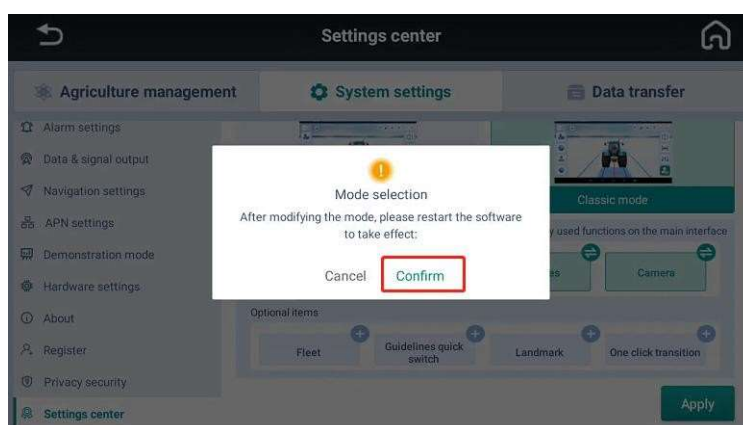
1. Accédez à [Centre de paramètres -> Paramètres système -> Centre de paramètres].

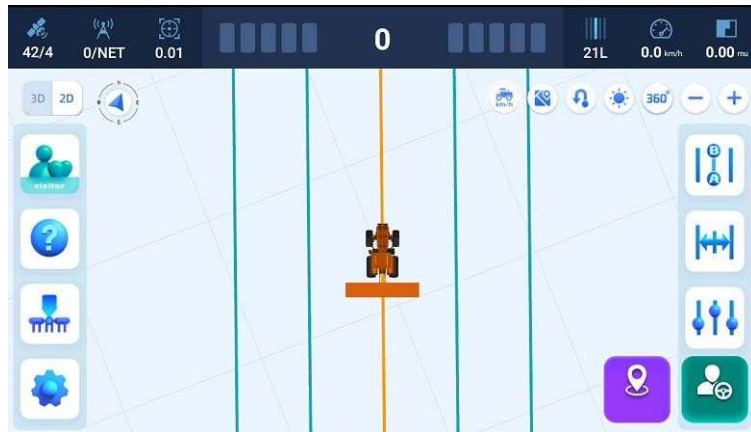


2. Cliquez sur [Mode classique], puis configurez les boutons de raccourcis pour l'interface principale.



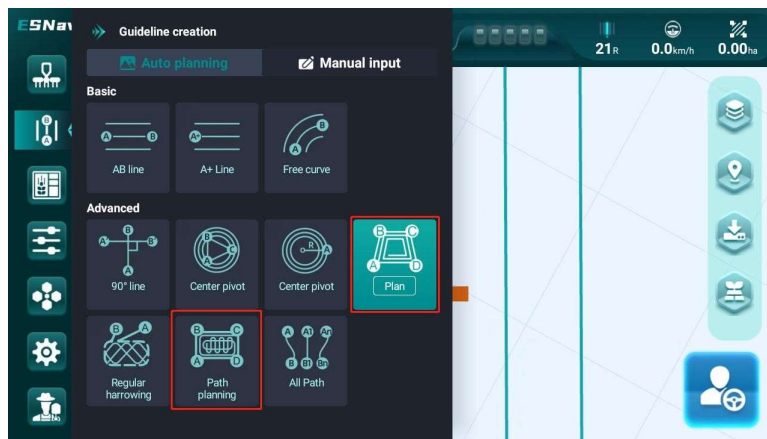
3. Cliquez sur [Appliquer] et redémarrez le logiciel.





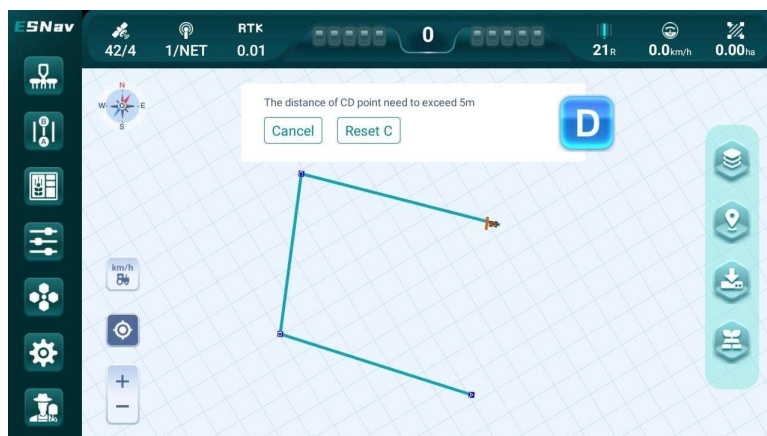
3.3 Modes de guidage avancés

Le logiciel ESNAB5.0 ajoute également de nouveaux modes de guidage, notamment des lignes de guidage en boucle et des lignes de planification de chemin par rapport au logiciel ESNAB3.0.

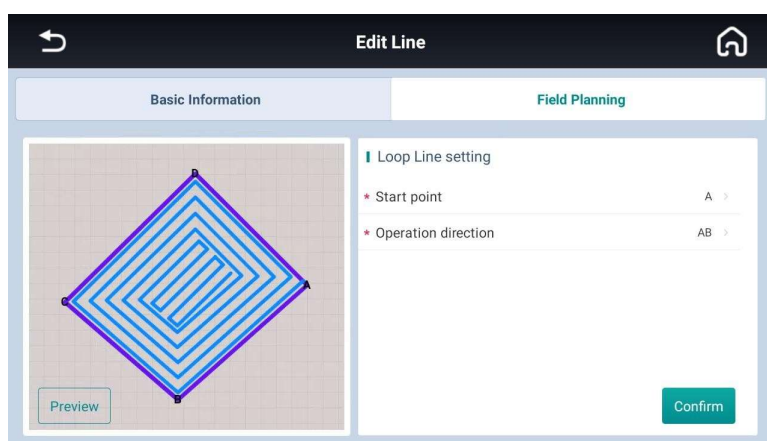


3.3.1 Ligne directrice en boucle

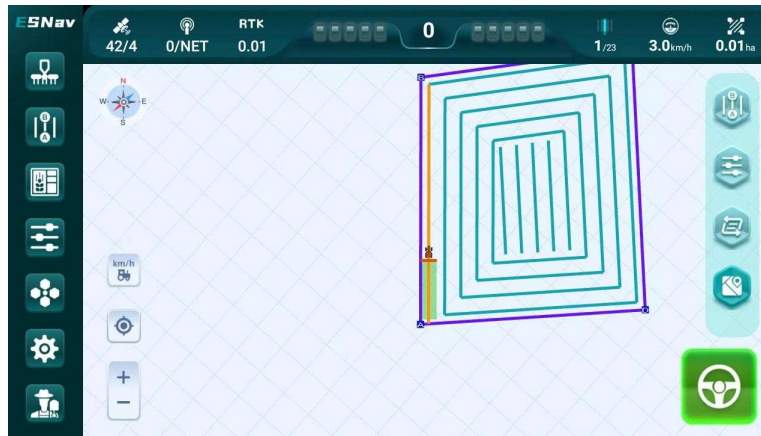
1. La création d'une ligne directrice en boucle nécessite 4 points.



2. Après avoir créé un quadrilatère basé sur quatre points, il est possible d'ajuster le point de départ et la direction de départ.

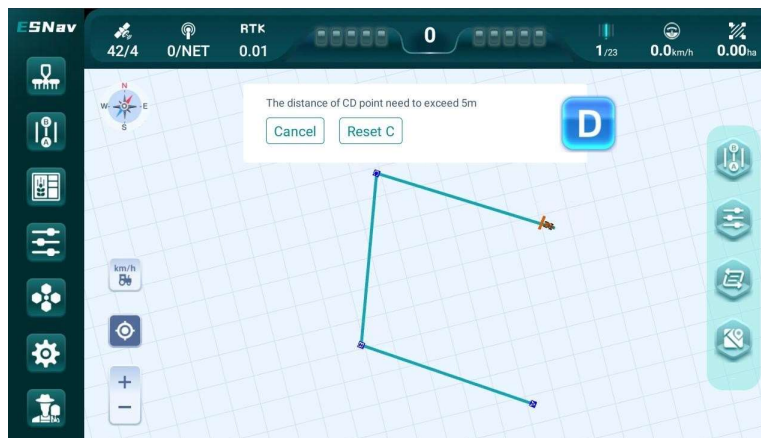


3. Revenez à l'interface principale et démarrez la conduite automatique en fonction des lignes directrices prévues. Le système se désengage manuellement et il est nécessaire de passer manuellement d'une ligne directrice à une autre à l'arrivée du virage.

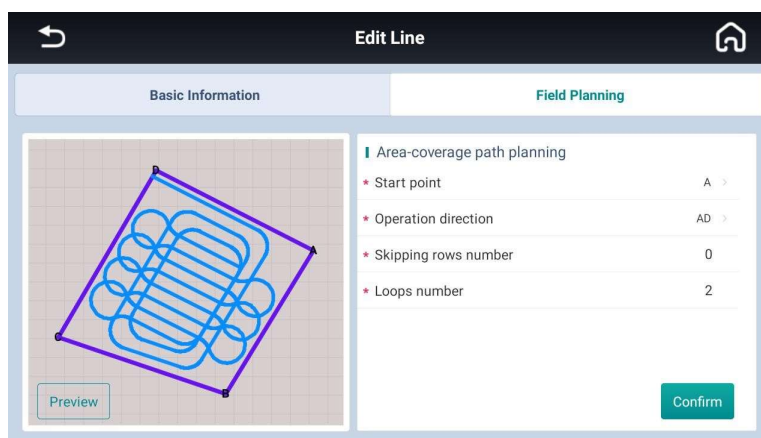


3.3.2 Ligne de planification de trajectoire

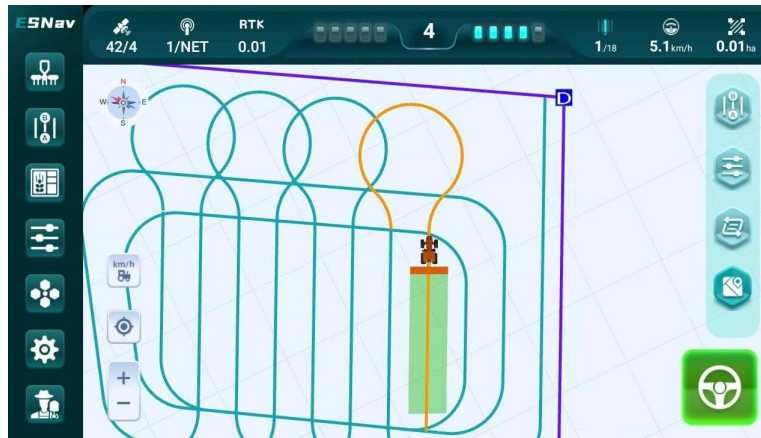
1. Une ligne de planification de chemin nécessite également 4 points.



2. Après avoir créé un quadrilatère basé sur quatre points, il est possible d'ajuster le point de départ, la direction de départ, le saut de lignes et le nombre de boucles comme ci-dessous.



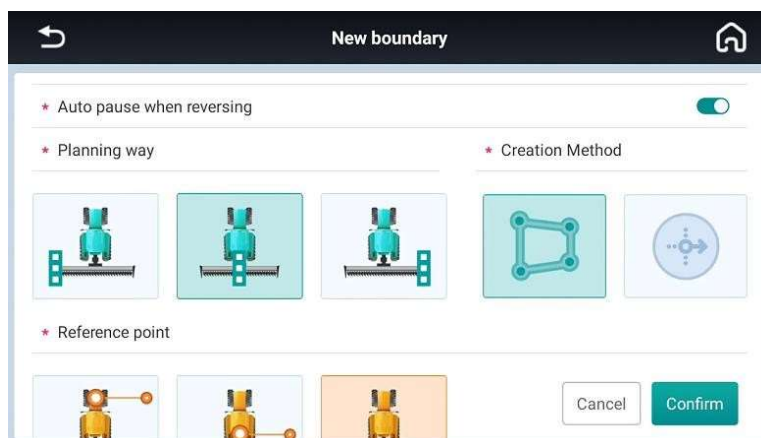
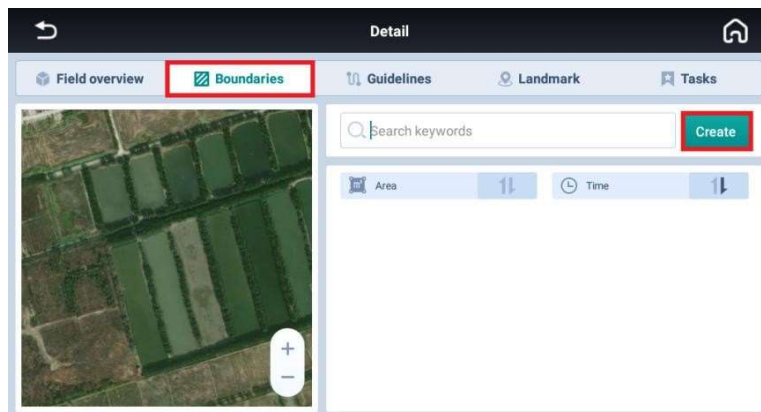
3. Revenez à l'interface principale et démarrez le pilotage automatique en fonction des instructions prévues. Tous les processus sont exécutés avec le pilotage automatique et il n'est pas nécessaire d'intervenir manuellement.



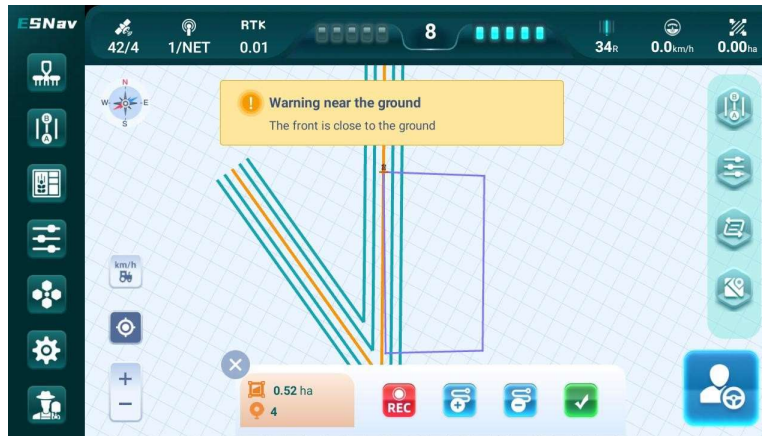
3.4 Nouvelle limite de champ

1. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Champ -> Détails].

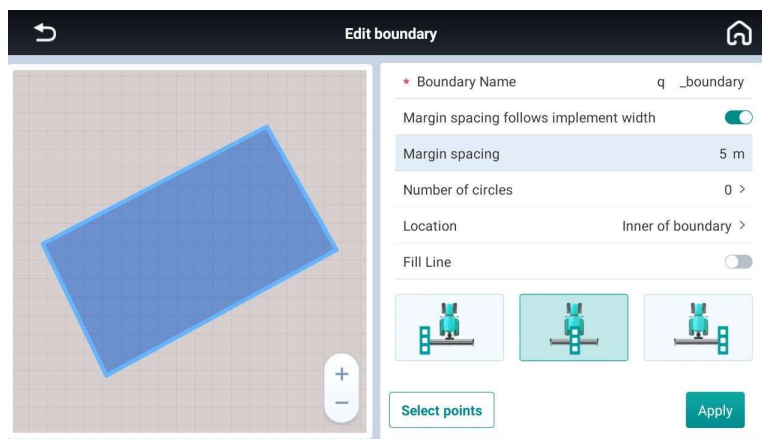
Créez une nouvelle limite avec un emplacement d'outil différent.



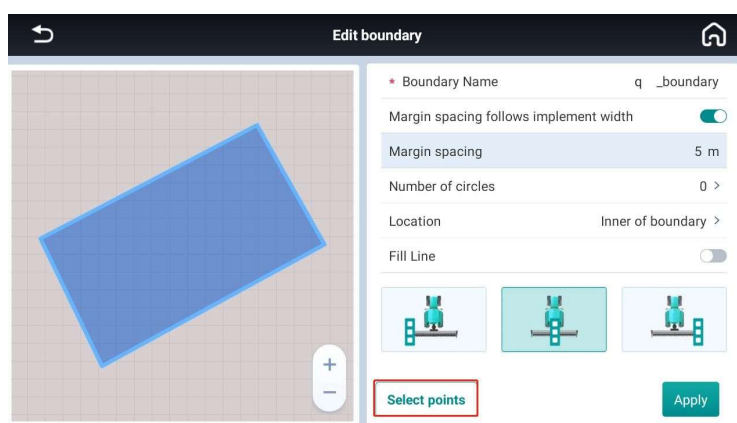
2. Il est possible de planifier des lignes droites et des lignes courbes en appuyant sur le premier bouton Pause/Démarrage. Il est également possible d'ajouter/supprimer des points de repère sur la limite en appuyant sur le deuxième/troisième bouton. Une fois l'enregistrement de la limite terminé, veuillez cliquer sur le bouton final pour le terminer.

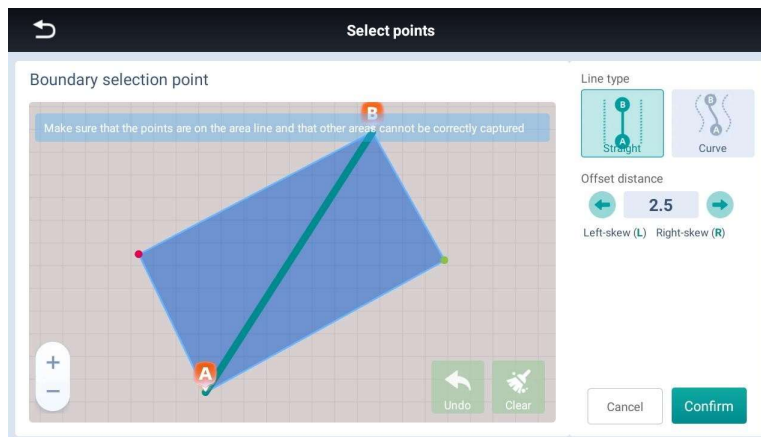


3. Prend désormais en charge le réglage de la largeur d'espacement et d'un maximum de 10 passages dans la fourrière.



4. Il est possible de sélectionner des points pour créer une ligne AB ou une ligne courbe sur la limite. De plus, la distance de décalage peut également être définie et la distance par défaut est la moitié de la largeur de l'outil.

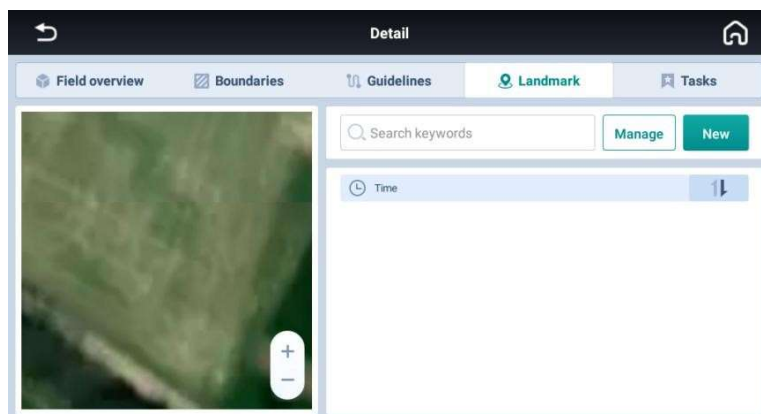




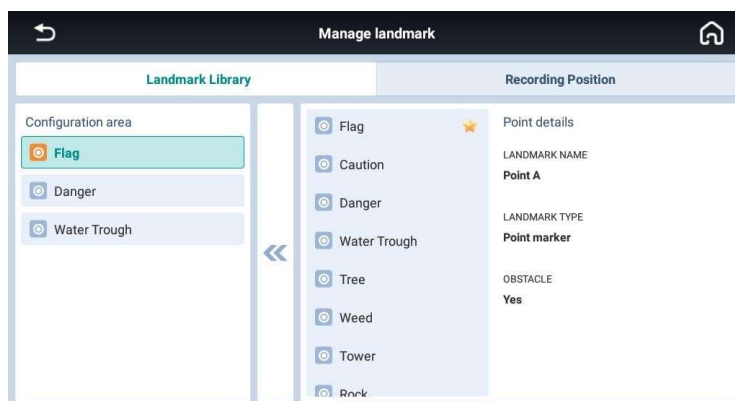
3.5 Repères

Le logiciel ESNav5.0 peut prendre en charge l'ajout de points de repère pour rappeler aux utilisateurs lorsqu'ils travaillent sur le terrain la nuit.

1. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Champ -> Détail -> Point de repère].



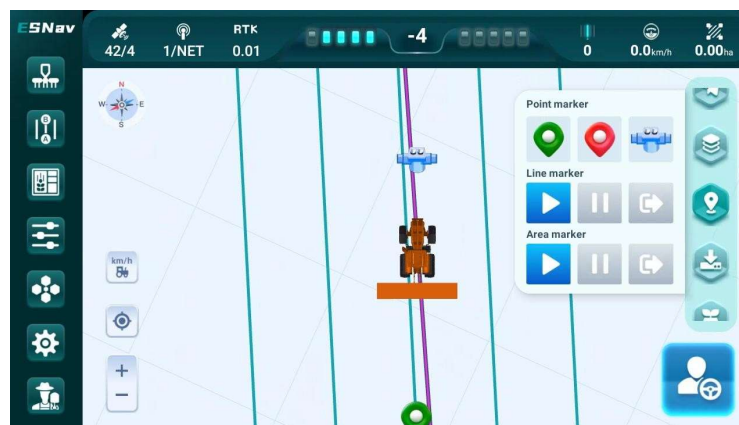
2. Différents marqueurs peuvent être configurés dans la bibliothèque de repère.



3. Réglage de la référence du marqueur en position d'enregistrement.



4. Il est possible de définir des marqueurs dans l'interface principale via l'icône de raccourci.

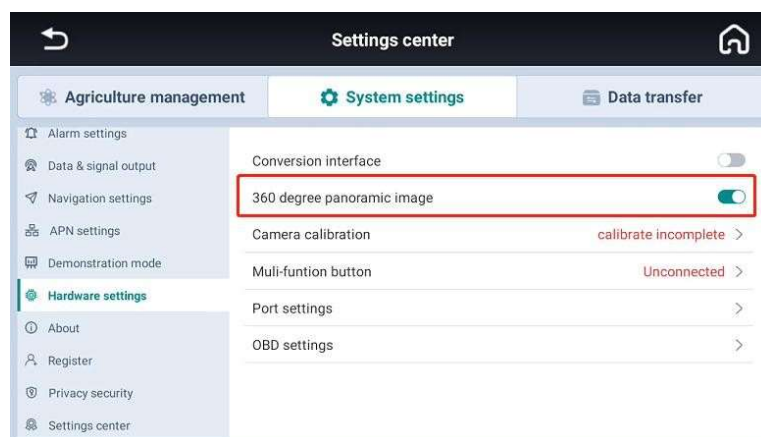


3.6 Vue panoramique à 360°

Les utilisateurs peuvent actuellement acheter des caméras supplémentaires pour activer les images panoramiques.

Remarque : cette fonctionnalité est uniquement prise en charge sur les systèmes eSteer20/eSteer20MAX.

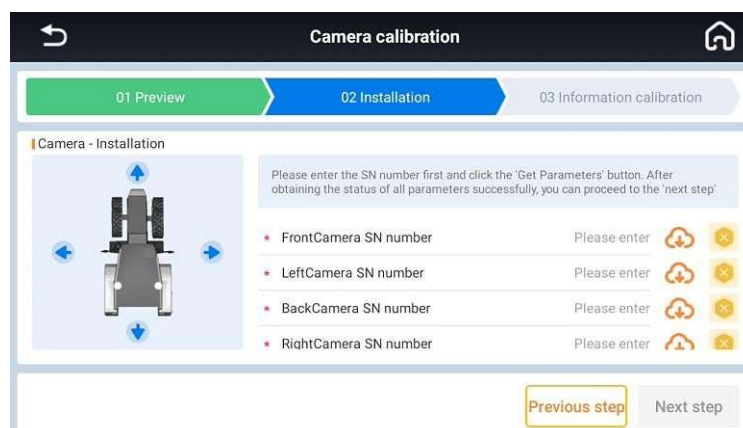
1. Allez dans [Centre de paramètres -> Paramètres système -> Paramètres matériels], puis cochez image panoramique à 360°.

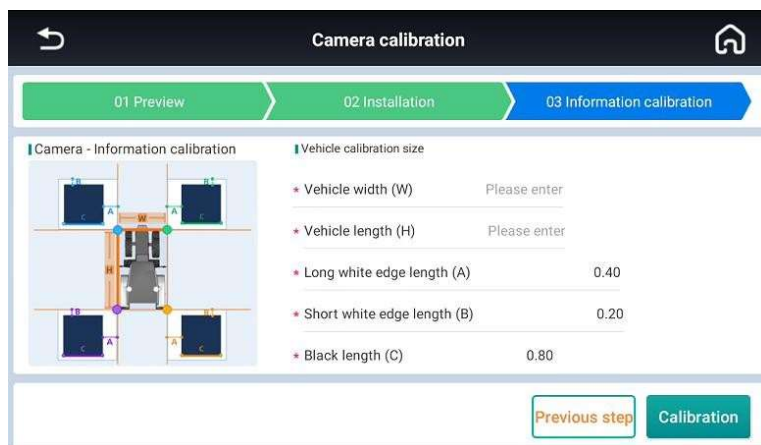


2. Revenez à l'interface principale et cliquez sur [Calibration].

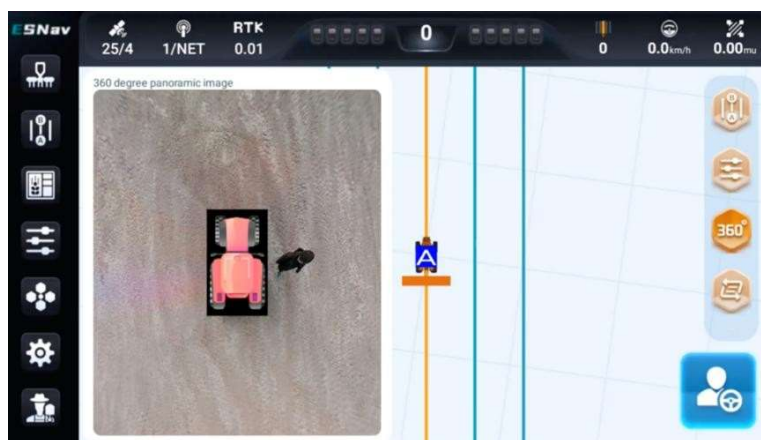


3. Suivez les instructions pour terminer l'étalonnage.



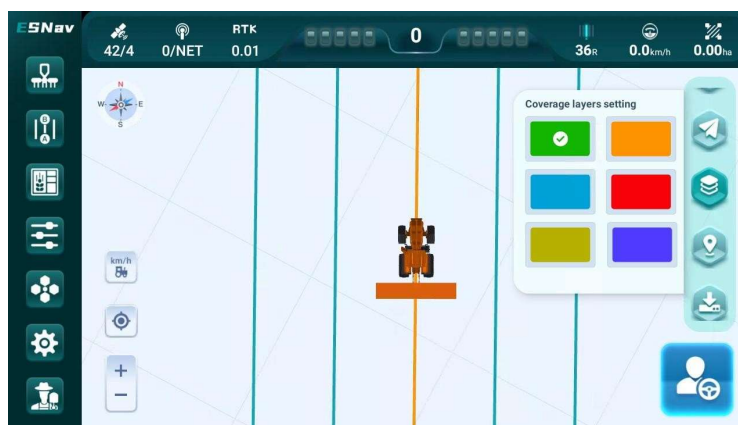


4. Voir l'image.



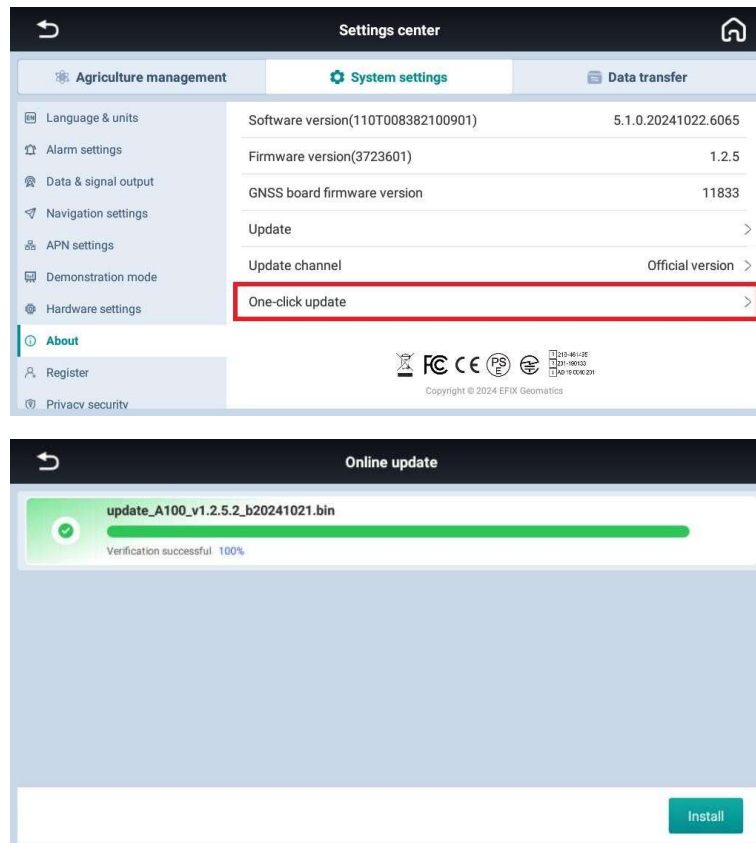
3.7 Couleur de la couverture

La couleur de la couverture peut prendre en charge 6 couleurs pour le moment. Il est possible de changer la couleur en temps réel.



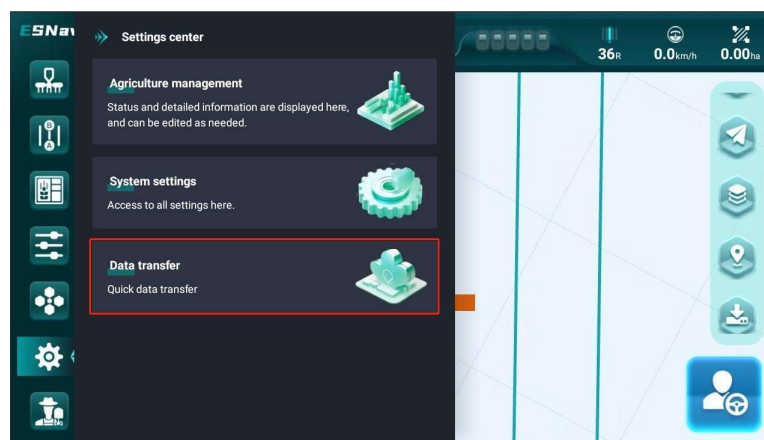
3.8 Mise à niveau en un clic

Accédez à [Centre de paramètres -> Paramètres système -> À propos -> Mise à niveau en un clic]. Le logiciel et le micrologiciel seront mis à niveau vers la version la plus récente en un clic sur : Mise à niveau en un clic.

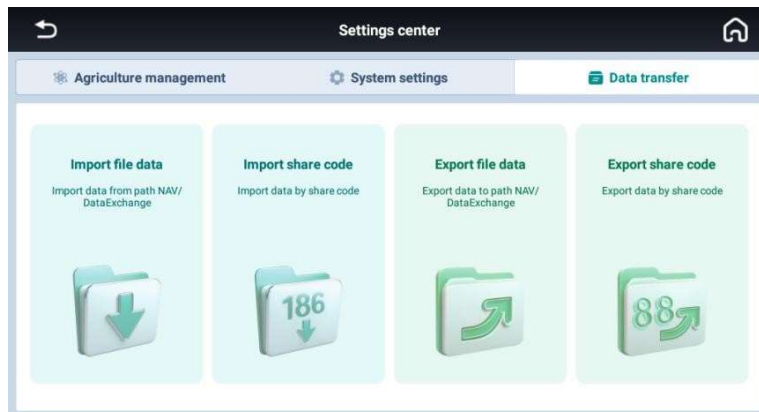


3.9 Transfert de données

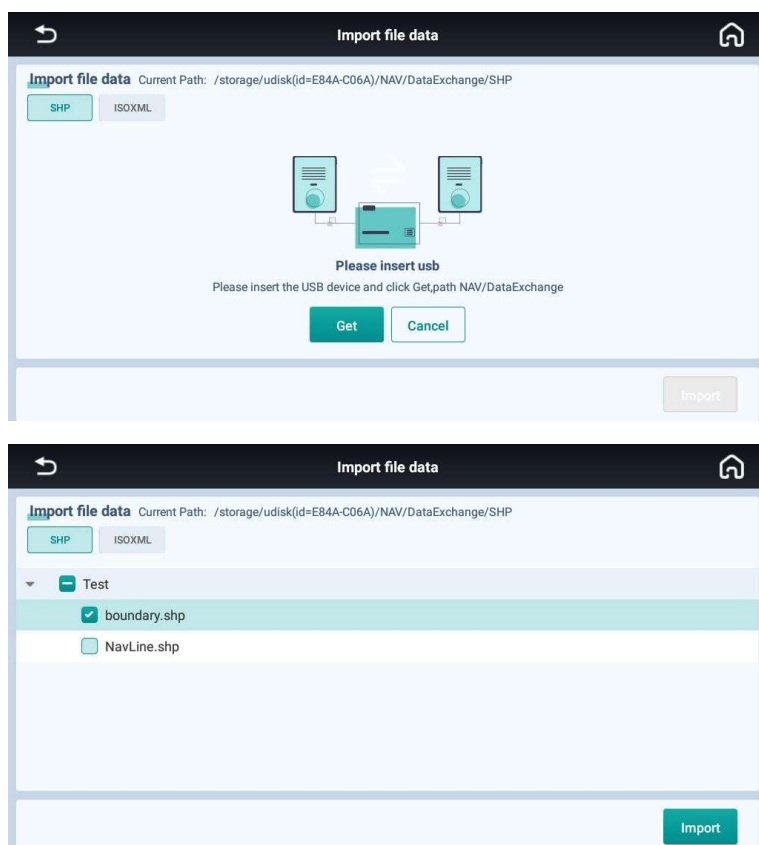
1. Accédez à [Centre de paramètres -> Transfert de données].



2. Vous pouvez importer ou exporter des données, soit à partir d'un fichier, soit à l'aide d'un code de partage.

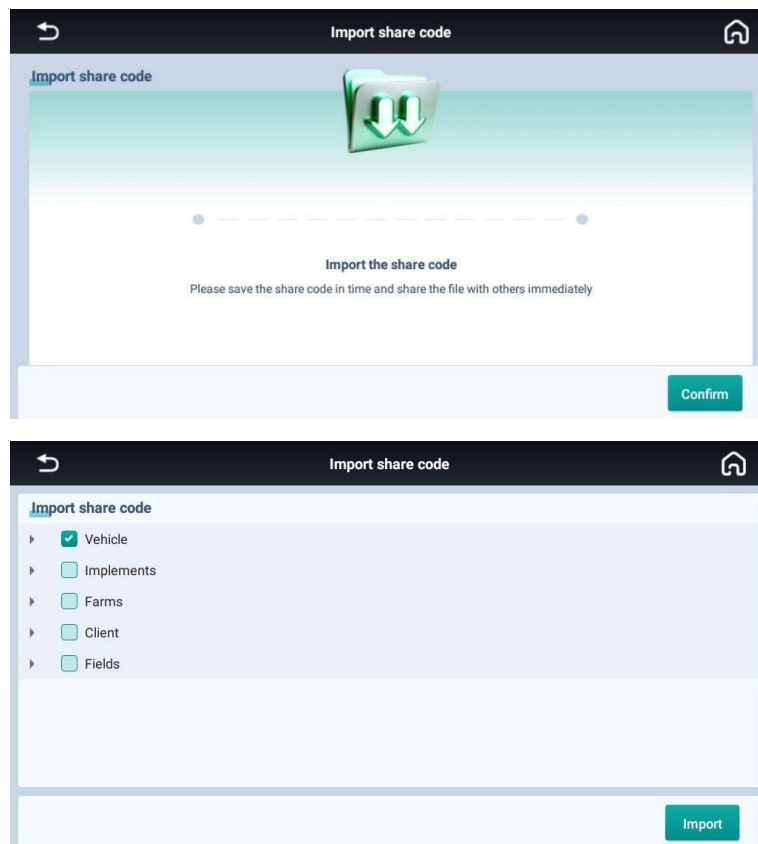


3. Lors de l'importation d'un fichier, les fichiers SHP et ISOXML sont actuellement pris en charge. Il est nécessaire de créer un dossier nommé NAV/DataExchange/SHP ou NAV/DataExchange/ISOXML, et de placer le dossier SHP ou le fichier ISOXML dans ce répertoire. Enfin, veuillez insérer le périphérique USB dans la tablette et le logiciel reconnaîtra automatiquement la clé USB et les fichiers. Veuillez sélectionner le fichier que vous souhaitez importer et l'importer.

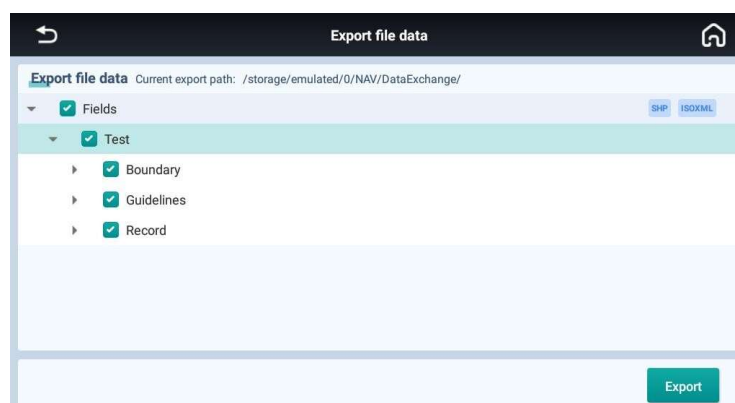


4. Lors de l'importation par code de partage, veuillez saisir le code à partir d'une

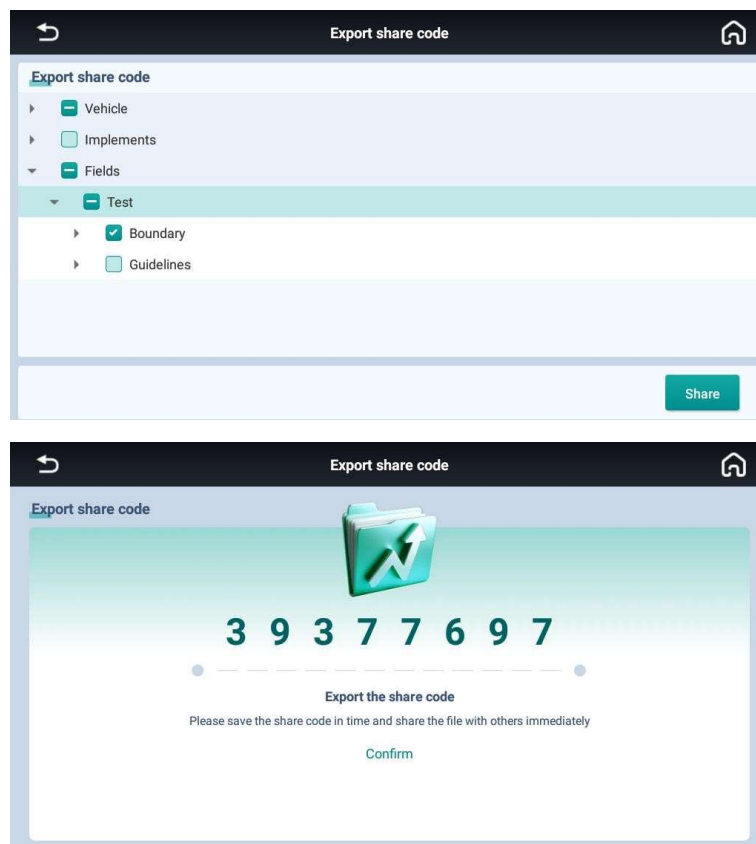
autre tablette, puis il passera à l'interface d'importation et ensuite sélectionner le fichier à importer.



5. Lors de l'exportation d'un fichier, les fichiers SHP et ISOXML sont actuellement pris en charge. Il est possible d'exporter vers la mémoire interne ou un périphérique USB externe.

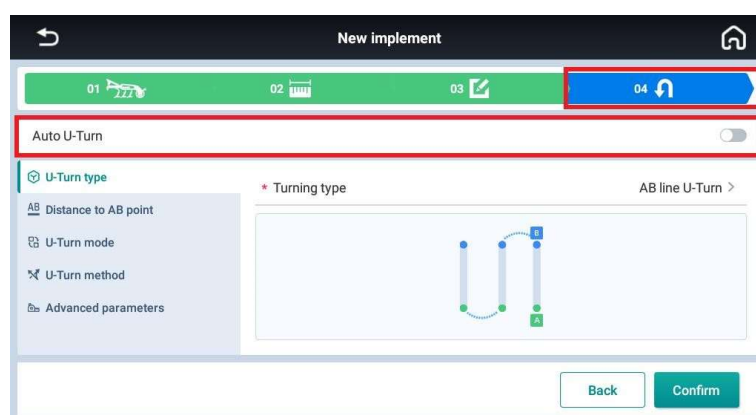


6. Lors de l'exportation par code de partage, il est possible d'exporter les informations sur le véhicule, les outils et les champs vers une autre tablette. Veuillez sélectionner le fichier et cliquer sur Partager, enfin, le code de partage sera généré.



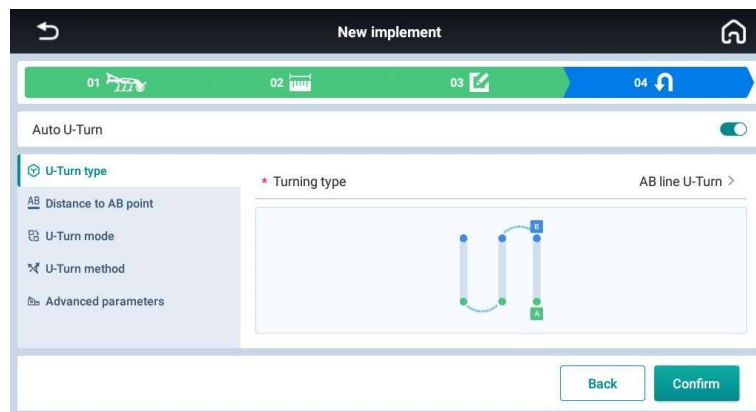
3.10 Demi-tour avancé

1. Allez dans [Centre des paramètres -> Gestion agricole -> Mettre en œuvre], il est possible d'activer/désactiver le demi-tour automatique dans la première option.

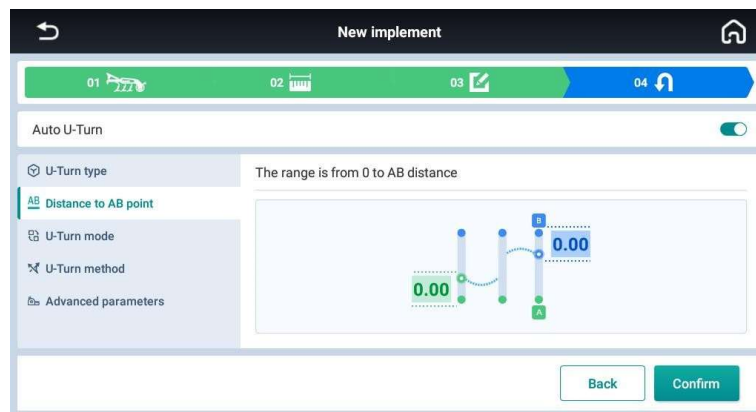


2. Il est possible de sélectionner le type de demi-tour, notamment le demi-tour de

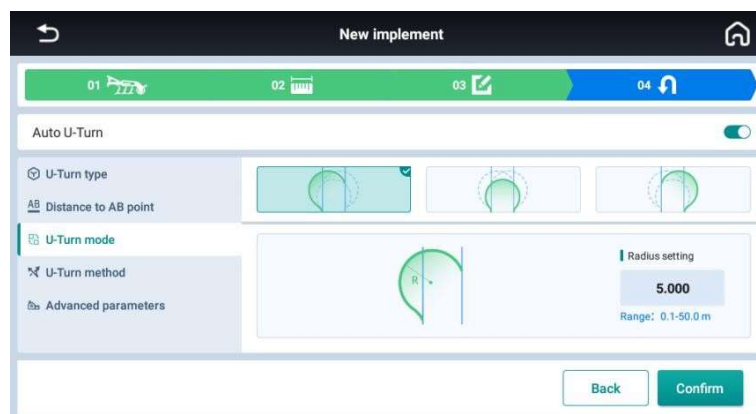
ligne AB, le demi-tour de ligne A+, le demi-tour de limite et le demi-tour de ligne principale.



3. Il est également possible de déterminer où le véhicule active la fonction de demi-tour automatique en définissant la distance par rapport au point AB.

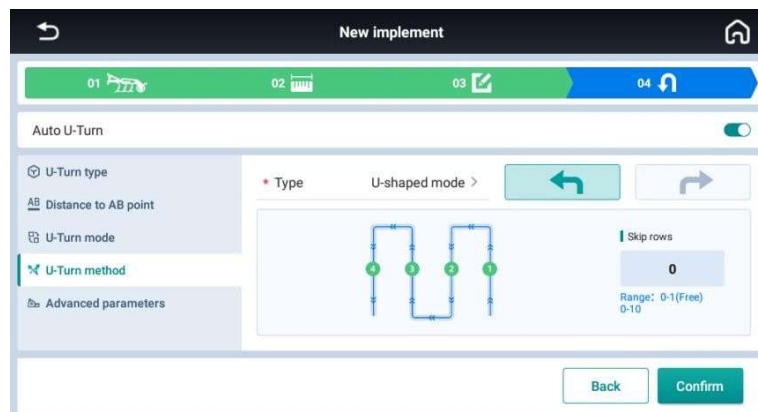


4. Il est possible de sélectionner la forme du demi-tour et de définir le rayon.

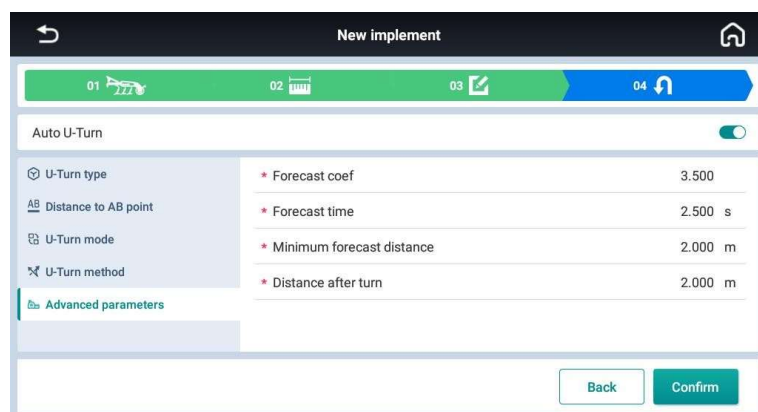


5. Il est possible de choisir la méthode de demi-tour comprenant le mode en U, le

mode alternatif et le mode à sens unique avec définition de la direction du demi-tour et saut de lignes.



6. Il existe quelques paramètres avancés liés à U-Turn.



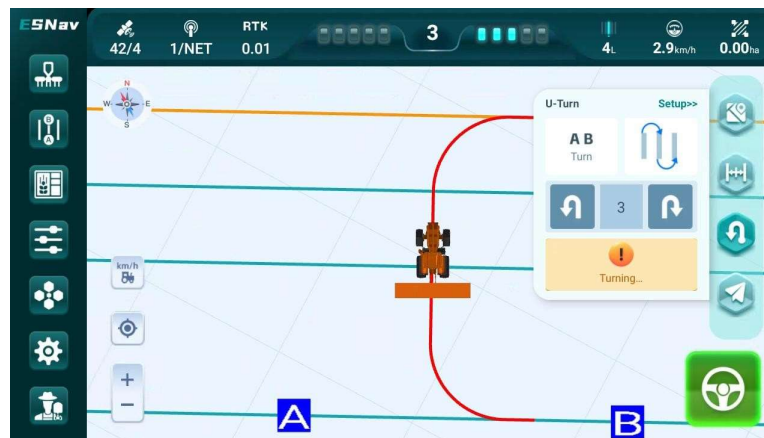
Coefficient de prévision : Diminuez la valeur si le véhicule entre lentement dans la ligne de guidage suivante après un demi-tour. La plage est comprise entre 0,1 et 5,0.

Temps de prévision : augmentez la valeur si la distance de déviation du véhicule est importante pendant le demi-tour. La plage est comprise entre 0,1 et 5,0.

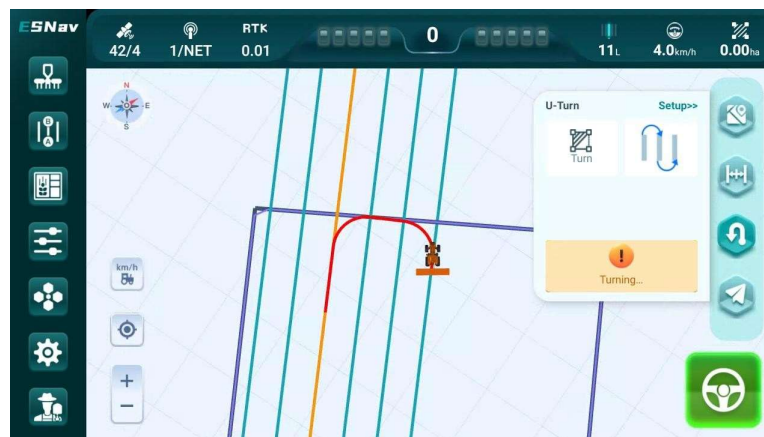
Minimum Distance prévue : Prévoit la trajectoire de demi-tour en fonction de la position actuelle du véhicule afin de disposer de suffisamment de temps pour faire demi-tour. Plus la valeur est petite, plus le véhicule fait demi-tour tard. La plage pour la transplanteuse est de 1,7 à 2,5, pour le tracteur de 2,0 à 4,0 et l'intervalle de réglage est de 0,1.

Distance après virage : Distance requise pour que le véhicule entre complètement dans la ligne directrice après un demi-tour.

7. Dans l'interface principale, le tracteur démarrera le demi-tour automatique en fonction de la distance par rapport à la ligne AB. Il est également possible de démarrer le demi-tour par des réglages manuels.



8. De plus, le demi-tour de limite peut également fonctionner comme distance prédéfinie jusqu'à la limite.

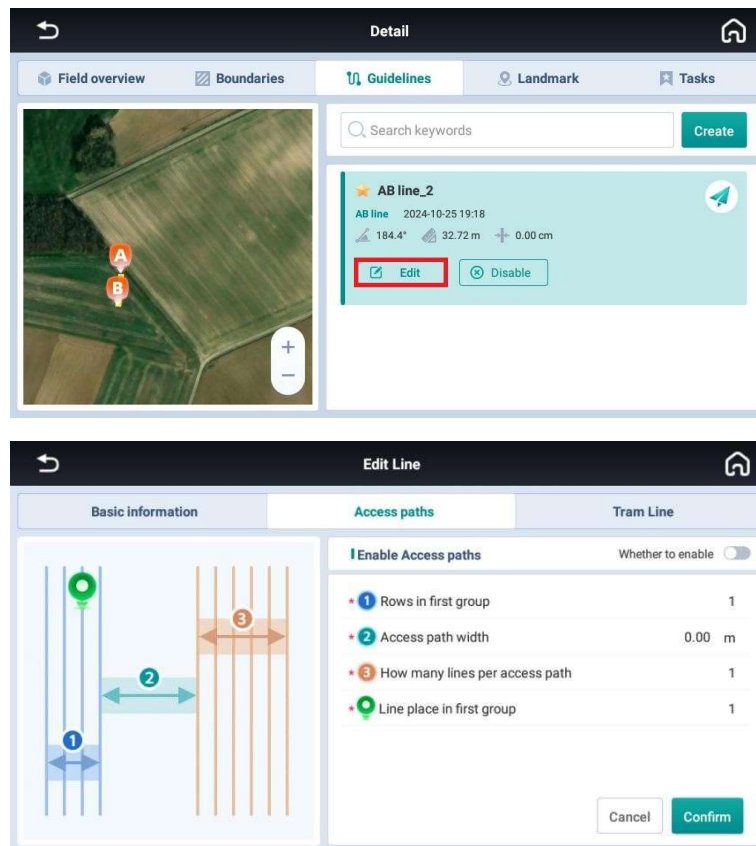


3.11 Chemins d'accès

La fonction des chemins d'accès est généralement utilisée pour les scénarios de fossés de drainage comme l'image ci-dessous.



1. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Champ -> Détail -> Lignes directrices].



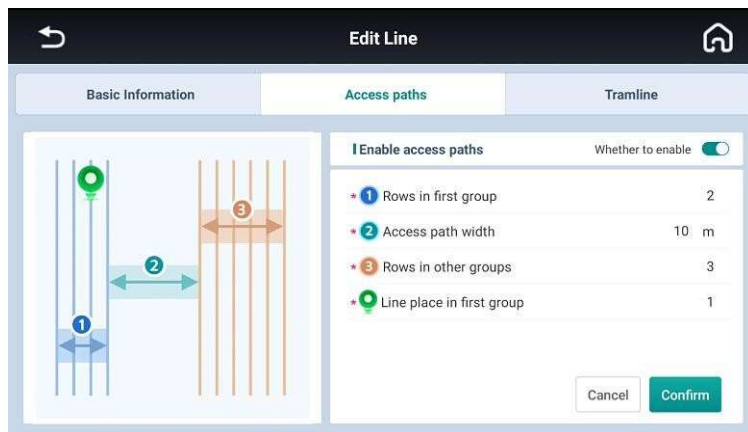
Lignes du premier groupe : Le nombre de lignes du premier groupe.

Largeur du chemin d'accès : la distance entre deux chemins d'accès.

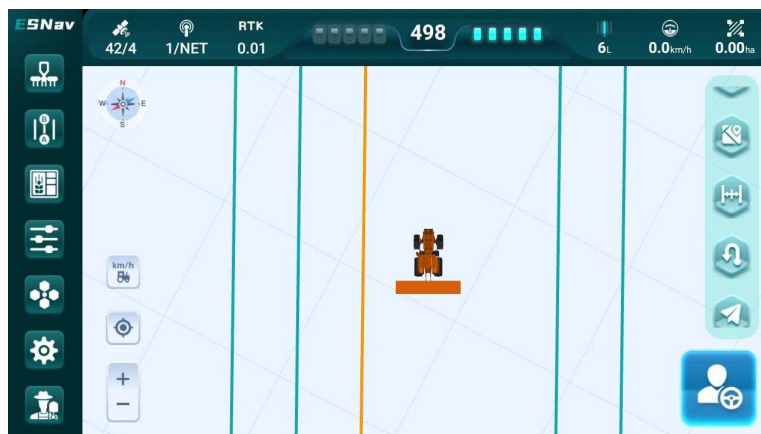
Combien de lignes par chemin d'accès : Le nombre de lignes pour chaque chemin d'accès.

Place de la ligne dans le premier groupe : Le numéro que vous entrez déterminera quelle ligne sera la ligne 0 dans le premier groupe.

2. Prenons ici un exemple, définissez 2 rangées dans le premier groupe, une largeur de chemin d'accès de 1 m, 3 rangées par chemin d'accès et la 1ère place dans le premier groupe.



3. Revenez à l' interface principale et vérifiez l' affichage.

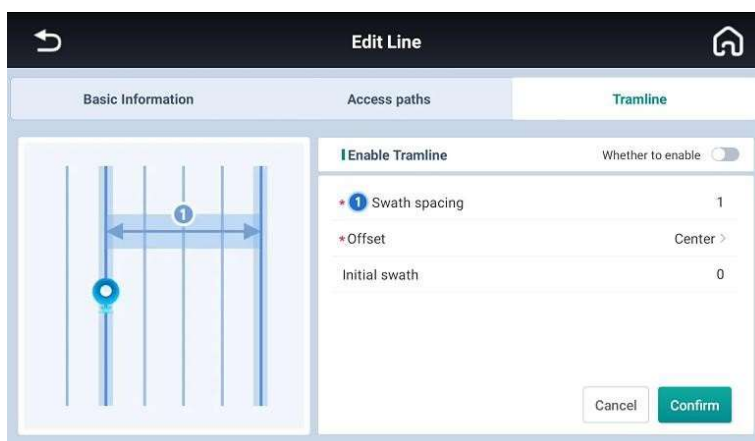
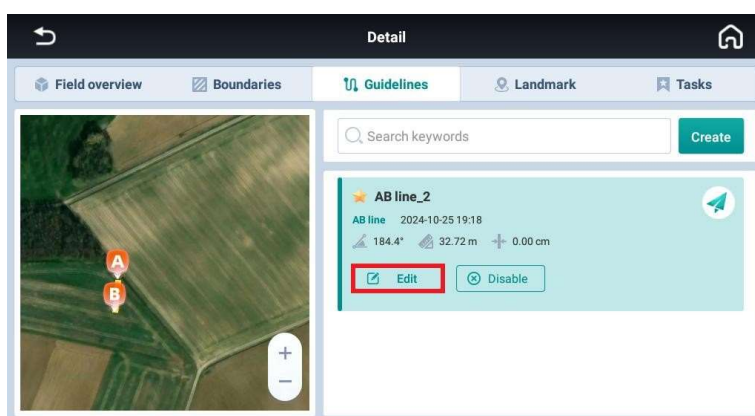


3.12 Jalonnage

Les principes des lignes de jalonnage sont les suivants : elles sont placées dans le champ au moment du semis. La largeur de la rampe de pulvérisation doit être divisible par la largeur du semoir/semoir pneumatique, par exemple un semoir pneumatique de 4 mètres et une rampe de pulvérisation de 24 mètres.



1. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Champ -> Détail -> Lignes directrices].



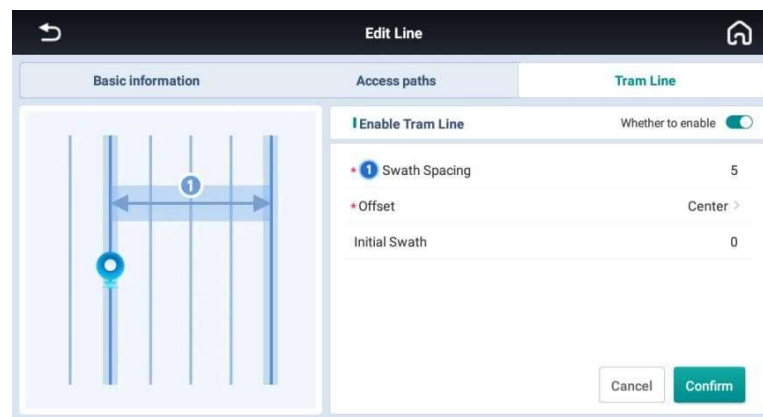
Espacement des bandes : le saut de rangée et la plage vont de 1 à 99.

Décalage : sélectionnez entre gauche, centre et droite.

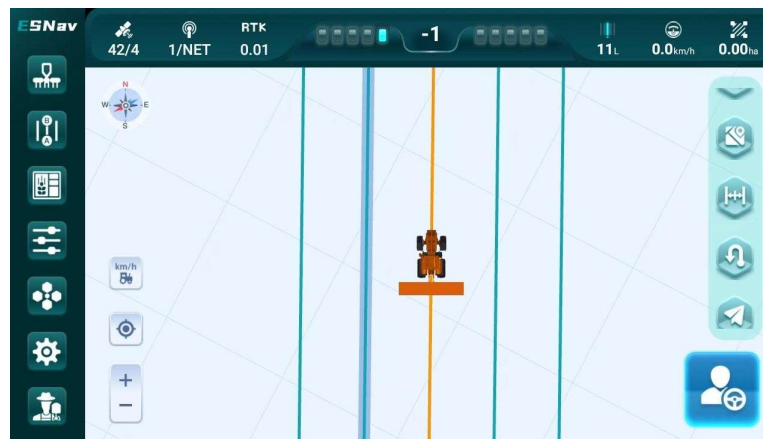
Bande initiale : L'emplacement du premier numéro de ligne de jalonnage.

2. Prenons ici un exemple, définissez l'espacement de bande sur 5, sélectionnez

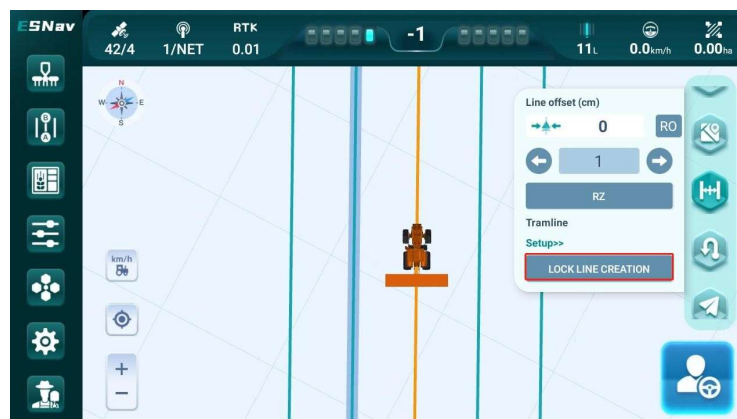
Décalage comme Centre et définissez la bande initiale sur 0.

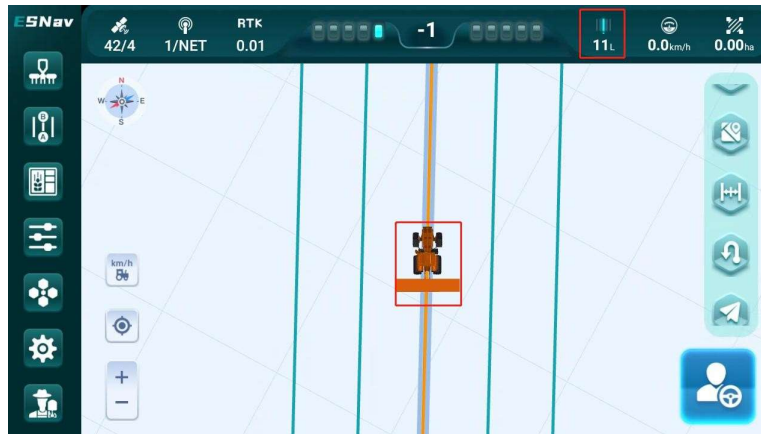


3. Revenez à l' interface principale et vérifiez l' affichage.



4. Il est également possible de modifier la bande initiale.

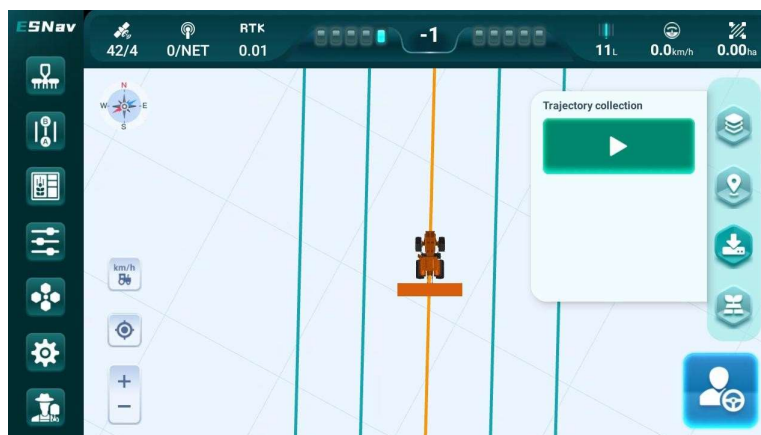




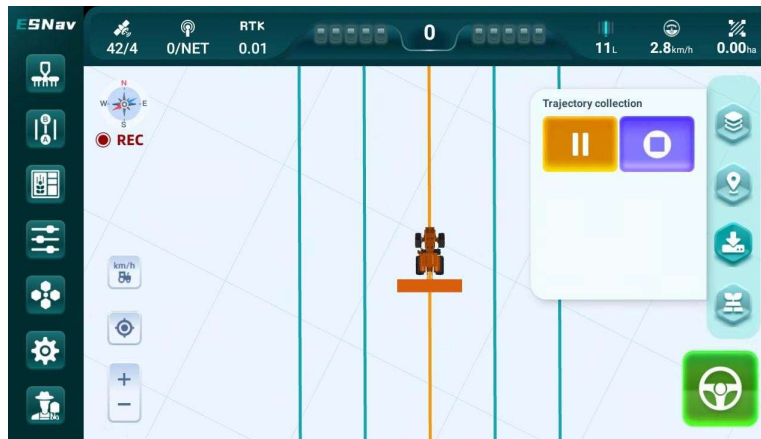
3.13 Enregistrement de trajectoire

Grâce à la fonction d'enregistrement de trajectoire, le logiciel peut enregistrer les coordonnées 3D du trajet en temps réel, qui peuvent être exportées aux formats txt et shp. De nombreux clients souhaitent enregistrer le trajet réel lors de la conduite automatique, car certains terrains peuvent ne pas être plats et le véhicule glissera, il est donc nécessaire d'enregistrer le trajet réelle et d'utiliser la même la prochaine fois.

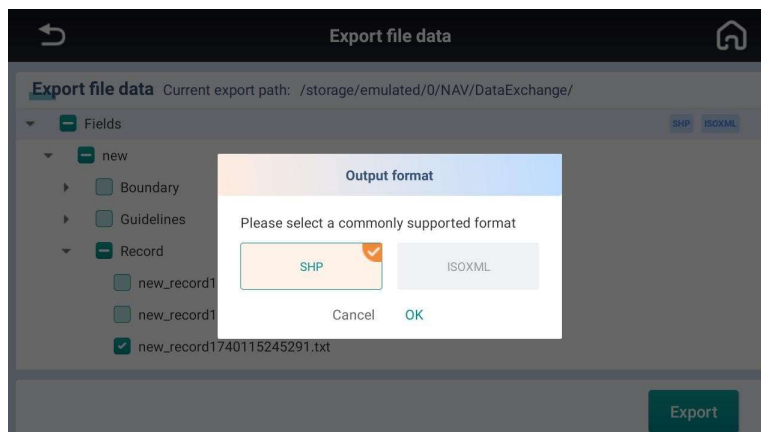
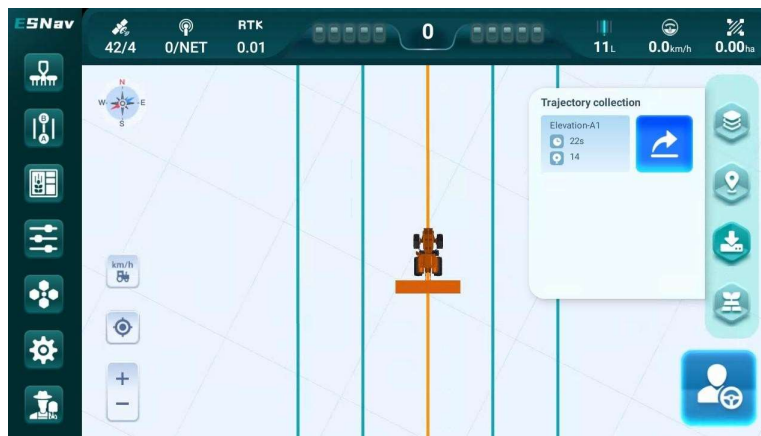
1. Cliquez sur l'icône comme sur l'image ci-dessous pour activer la collecte de trajectoire.



2. Il est possible de mettre en pause ou de terminer la collecte.

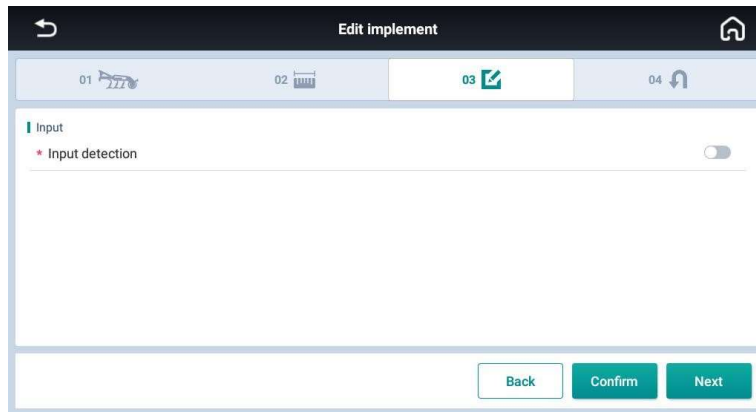


3. Après avoir terminé la collecte, il est possible de vérifier les informations de base et d'exporter les données au format TXT/SHP.

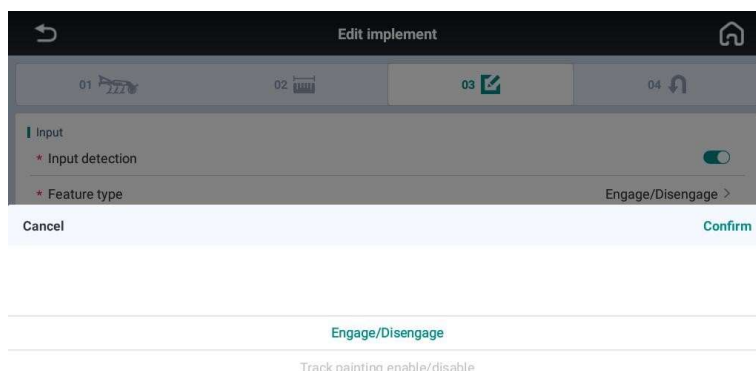
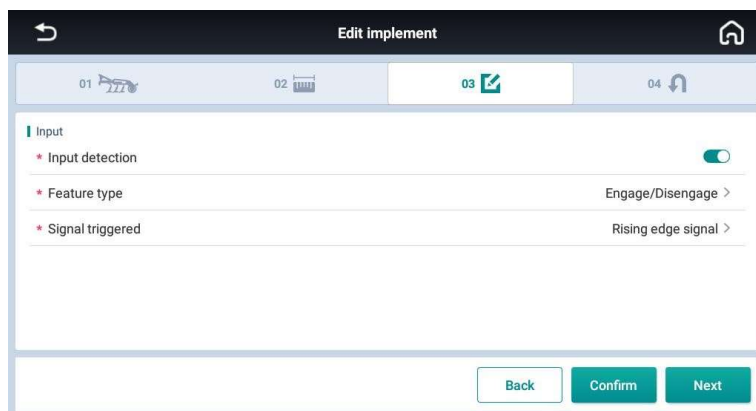


3.14 Signal d'entrée de l'outil

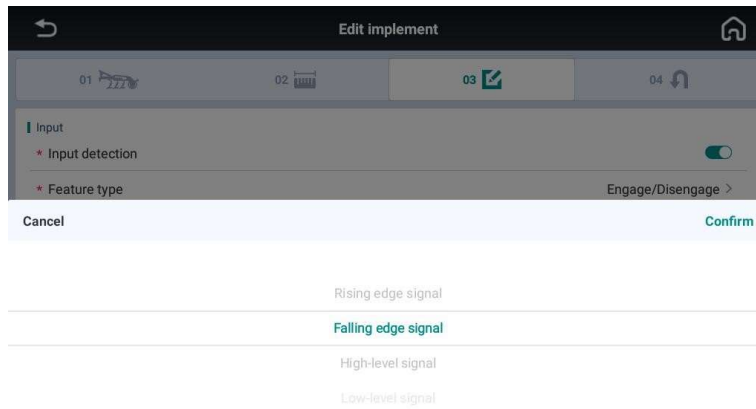
1. Accédez à [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Outil -> Entrée].



2. Cela permet d'activer/désactiver le pilotage automatique ou le coloriage de couverture.

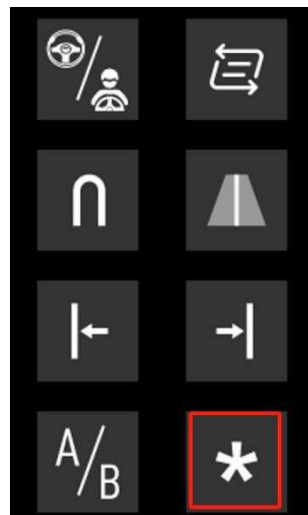


3. Quatre types de signaux sont disponibles : un signal de front montant, un signal de front descendant, un signal de haut niveau et un signal de bas niveau, peuvent également être définis pour déclencher le logiciel afin d'exécuter des instructions spécifiques.

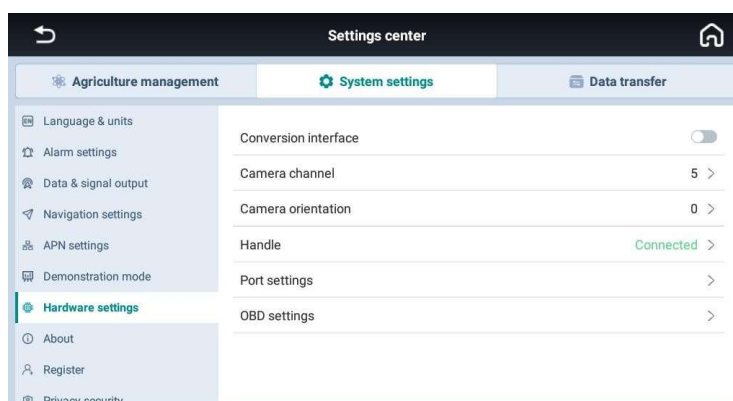


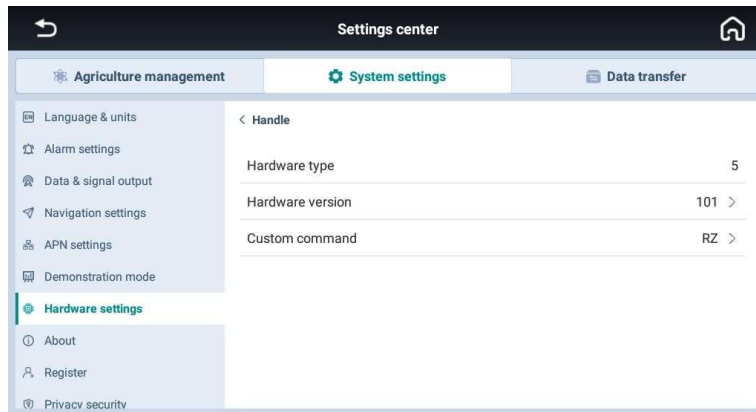
3.15 Panneau multifonctions

ESNav5.0 peut également consulter les informations du panneau multifonction et la personnalisation de différentes fonctionnalités pour le bouton raccourcis « * »

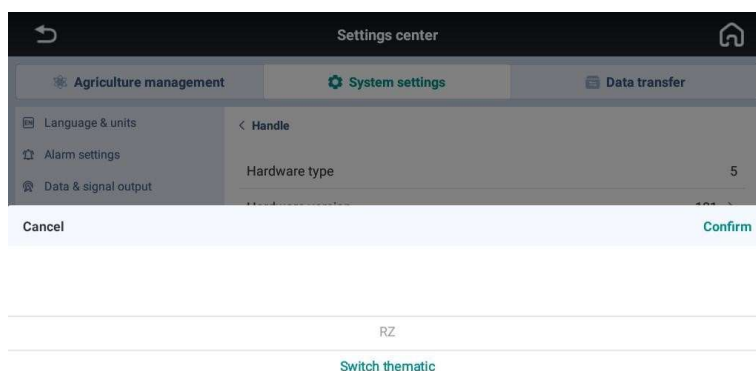


1. Accédez à [Centre de paramètres -> Paramètres système -> Paramètres matériels -> Poignée] pour vérifier la version de la poignée.





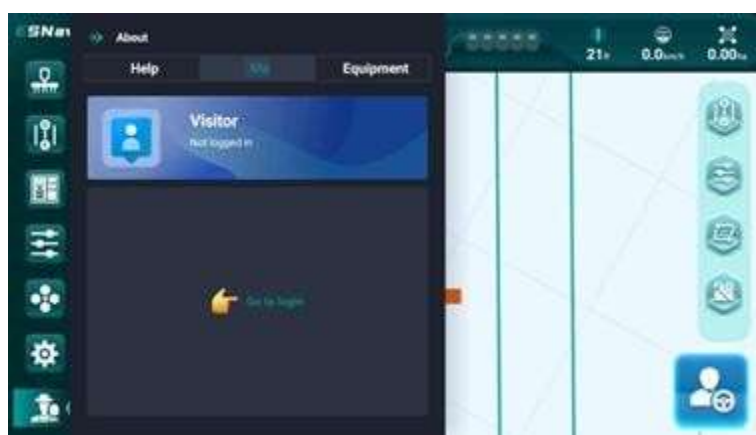
2. Actuellement, il est possible de personnaliser le [RZ] et le [commutateur thématique] de ces deux fonctionnalités.

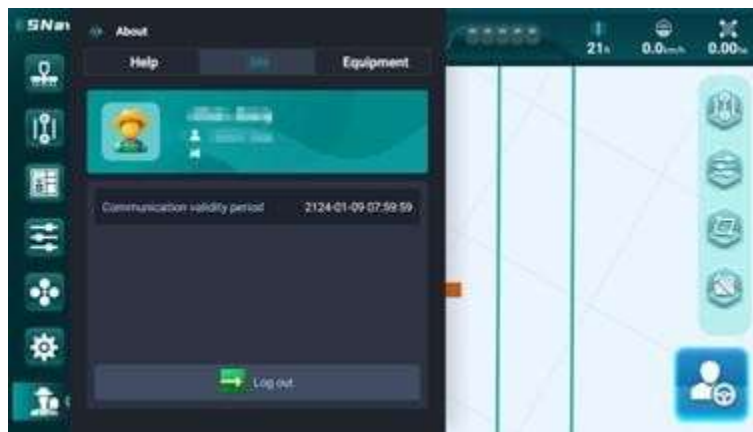


3.16 Flotte

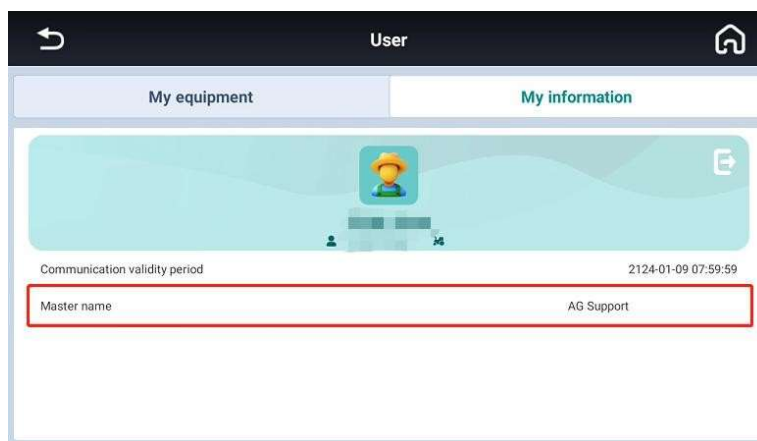
Le travail en équipe facilite le fonctionnement simultané et le partage des tâches entre les utilisateurs disposant de plusieurs unités du périphérique EFIX.

1. Connectez-vous à [Service cloud].

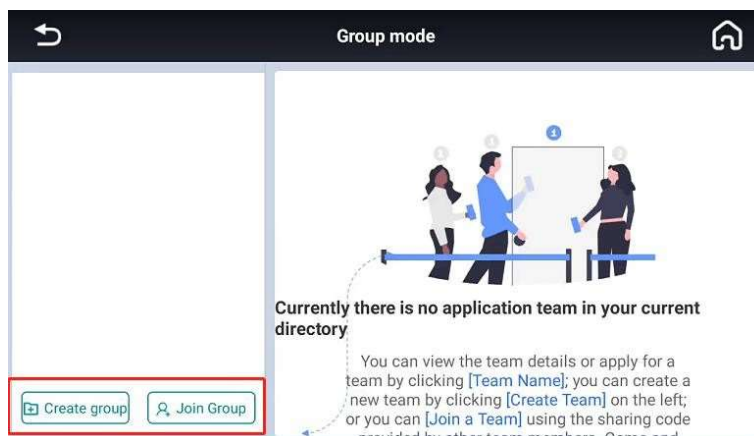
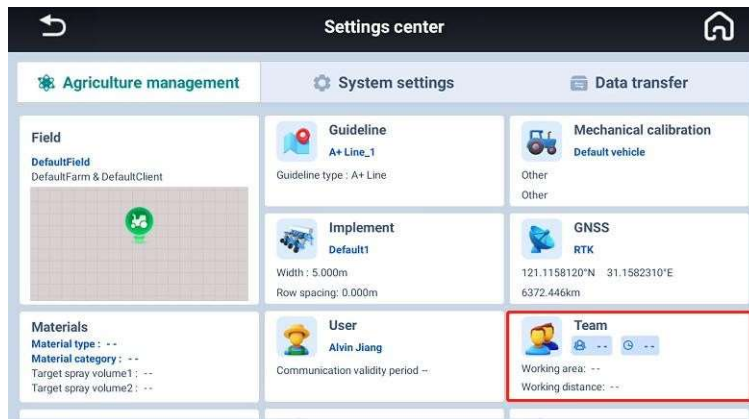




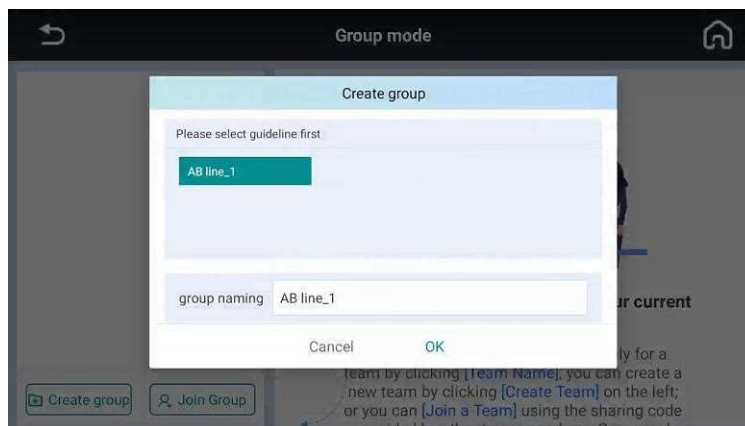
2. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion de l'agriculture -> Utilisateur -> Mes informations], puis créez un [Nom du responsable].

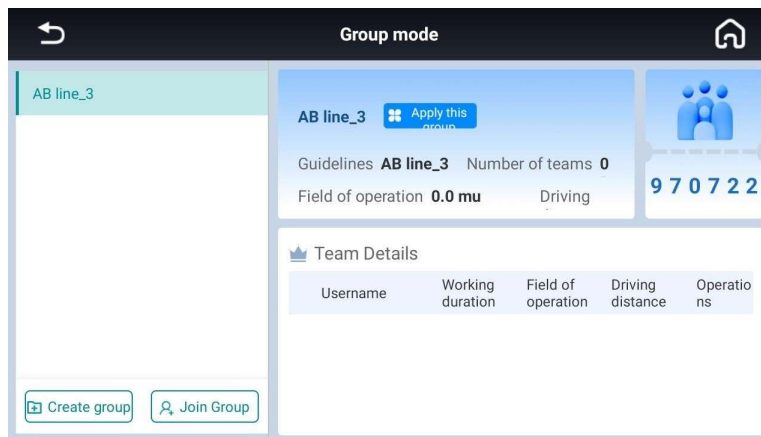


3. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion de l'agriculture -> Équipe], puis créez ou rejoignez un groupe.

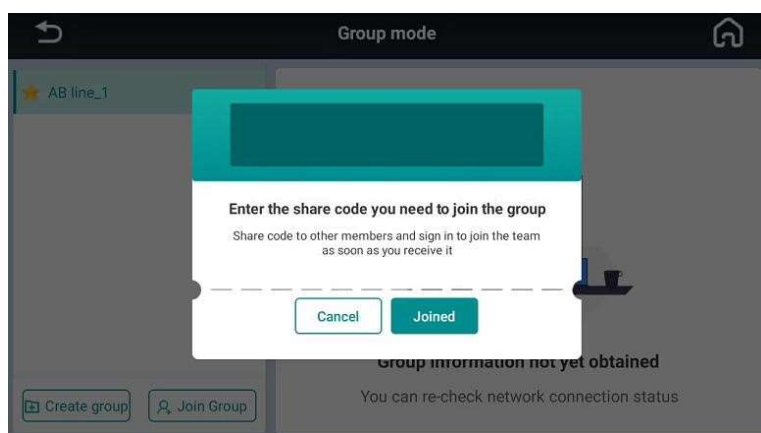


4. Créez un groupe en sélectionnant les lignes directrices sur lesquelles il faut travailler ensemble.





5. Entrez le code de partage pour rejoindre d'autres groupes.



6. Revenez à l'interface principale et vérifiez les informations de la flotte.



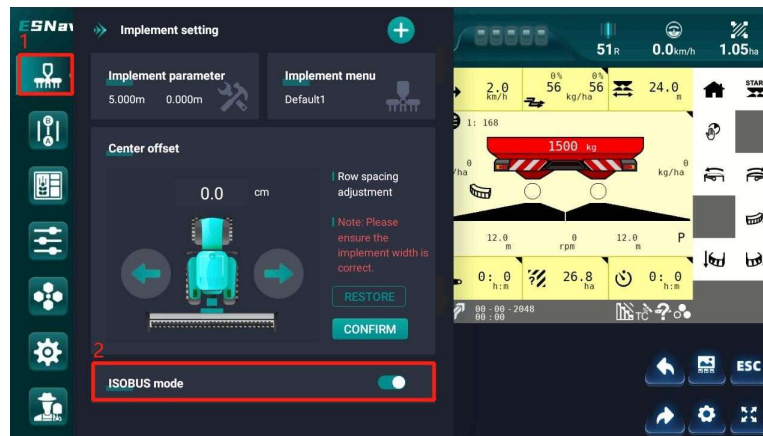
3.17 ISOBUS

3.17.1 Terminal Virtuel (VT)

Terminal virtuel : Il peut être considéré comme un navigateur capable d'ouvrir et d'afficher des pages dans des outils, avec des boutons virtuels situés sur le côté droit. Cette interface peut contrôler toutes les fonctions de l'outil, mais elle est

actionnée manuellement.

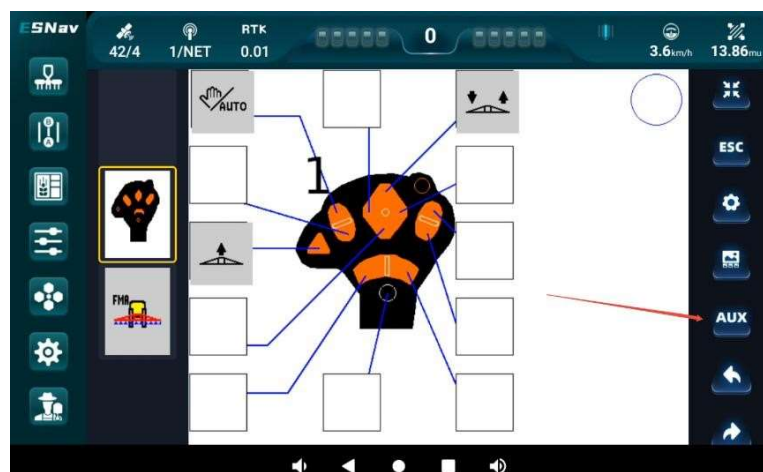
Connectez le câble ISOBUS à l'outil, puis activez le commutateur ISOBUS dans l'interface de l'outil sur l'écran principal. Attendez que la barre de progression termine le chargement et la vue ISOBUS-VT s'affiche.



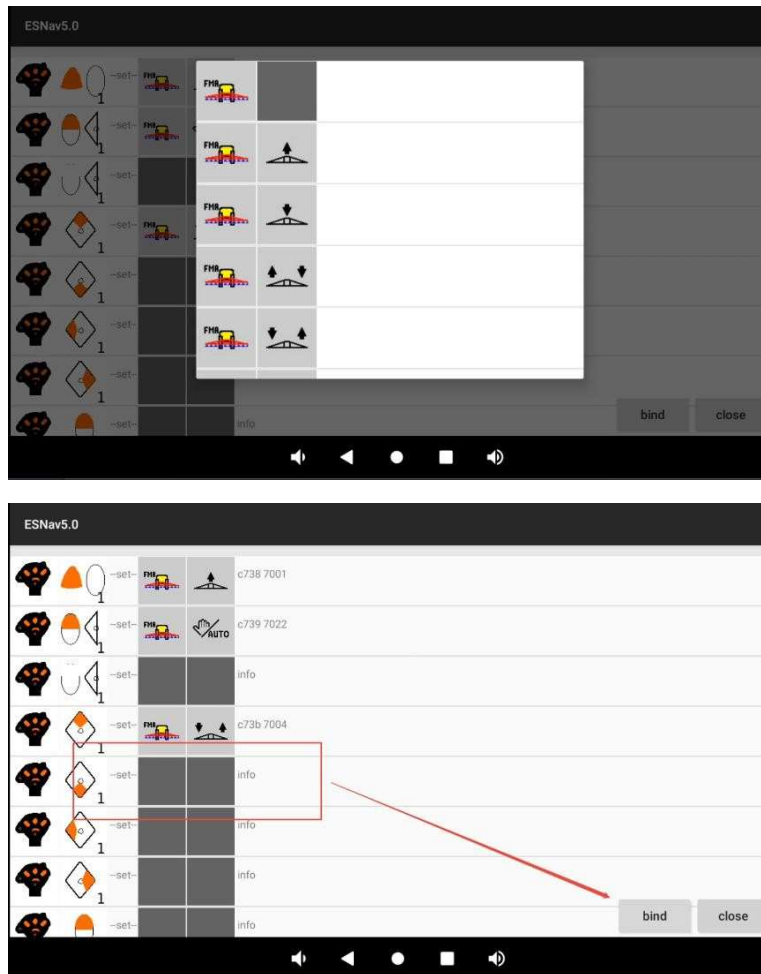
3.17.2 AUX-N

Elle peut être associée aux boutons virtuels situés sur le côté droit de l'interface ISOBUS-VT, permettant une utilisation rapide via le joystick.

1. En mode plein écran, cliquez sur le bouton AUX pour accéder à l'interface de configuration.



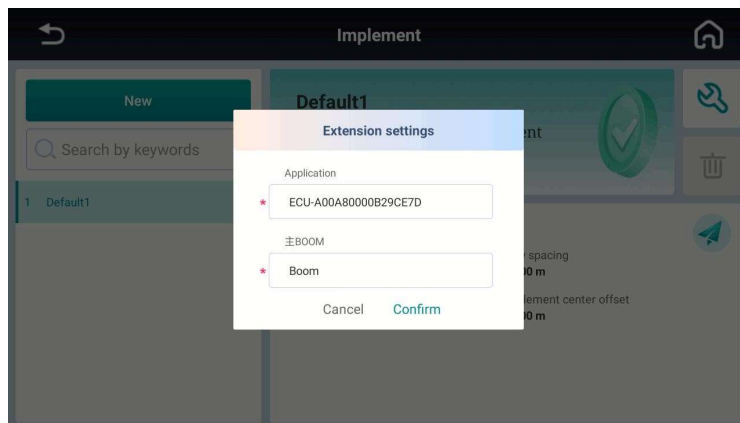
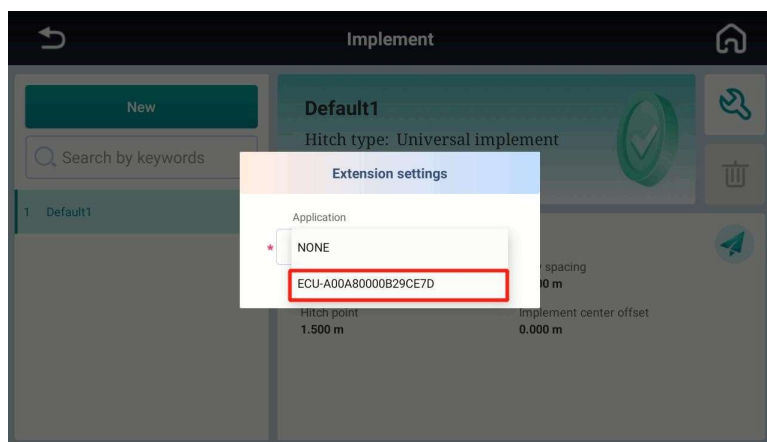
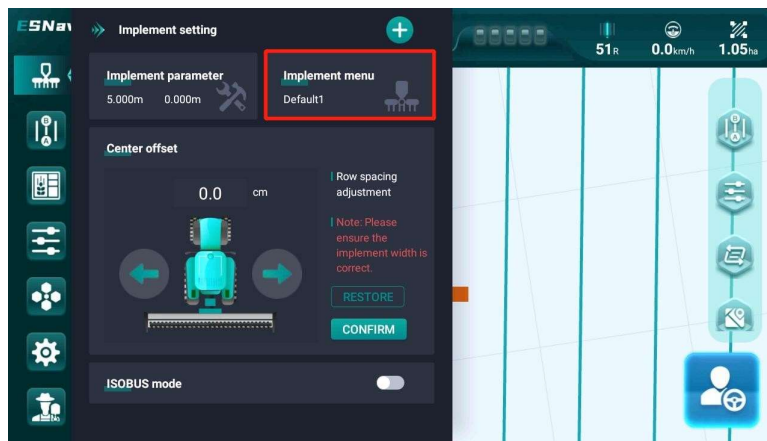
2. Cliquez sur la zone de configuration des fonctions de touche située sur le côté droit pour configurer les fonctions des touches, puis cliquez sur **Lier** pour terminer l'association.



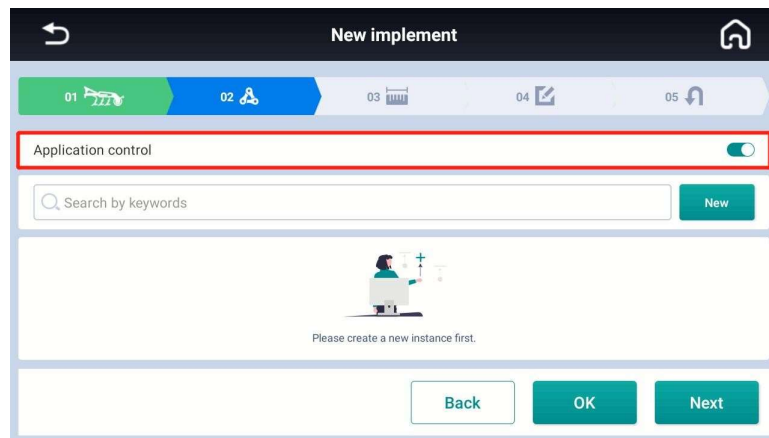
3.17.3 TC-SC

Contrôle de section : Il s'agit d'un ensemble d'instructions de commutation de section, principalement utilisé pour désactiver automatiquement les commutateurs lorsque le véhicule et les outils passent sur des zones déjà travaillées ou à l'extérieur des limites, afin de réduire le gaspillage d'intrants. Il permet également d'activer automatiquement les sections dans les zones qui ne sont pas encore travaillées.

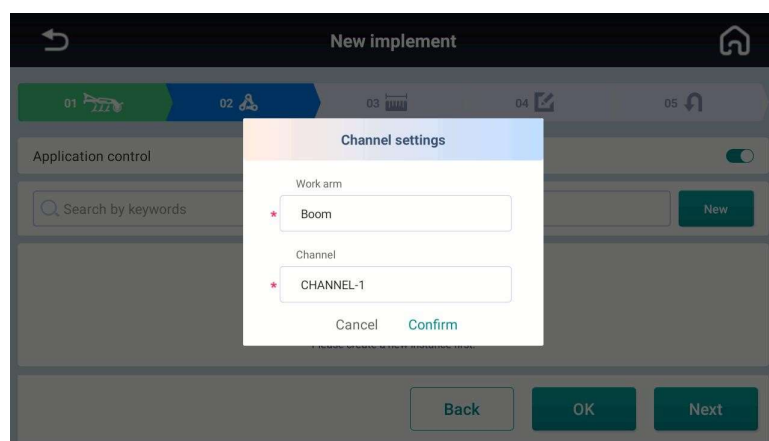
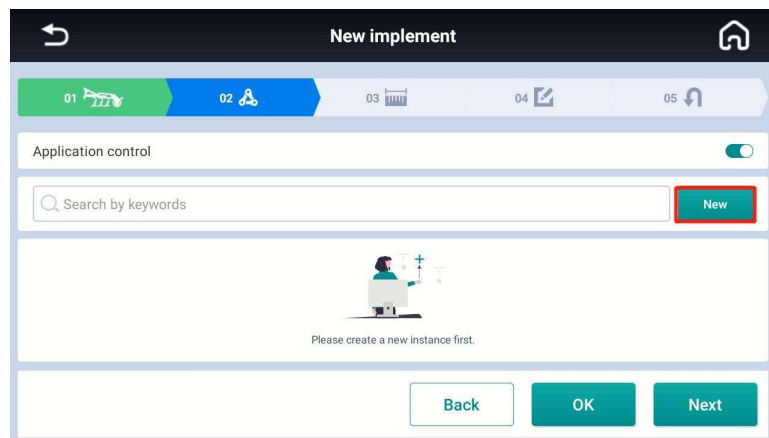
1. Accédez à [Paramètres de l'outil -> Menu Outil] pour ajouter un nouvel outil et sélectionnez l'ECU ISOBUS après vous être connecté à l'outil.



2. Activer le contrôle par l'application ;



3. Cliquez sur Nouveau, puis sélectionnez la flèche et le canal.



4. Sélectionnez le type d'intrant et définissez la valeur de décalage.

New application control

Type and material Offset Segment settings Delay

Type

* Application control name Boom_1

* ISO implement data ECU-A00A80000B29CE7D

Material

* Material type Anhydrous >

Material Not selected >

Back Next

New application control

Type and material Offset Segment settings Delay

Offset

* Application Left/Right 0.000 m

* Application Front/Rear 0.000 m

Back Next

5. Définissez les quantités de section et la latence, etc., puis terminez enfin le nouveau contrôle d'application.

New application control

Type and material Offset Segment settings Delay

Segment settings

* Section quantity 18 >

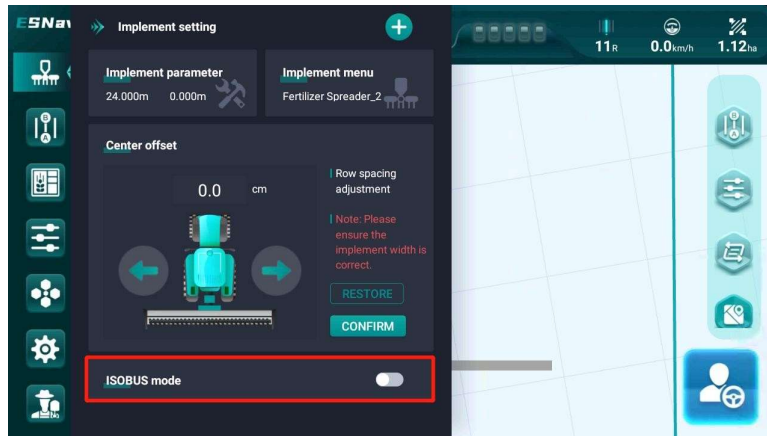
Implement width 24.000m Section width 24.000m

300 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18

1.500 1.500 1.500 1.500 1.500 1.500 1.500 1.500 1.500 1.500 1.000 1.000 1.000

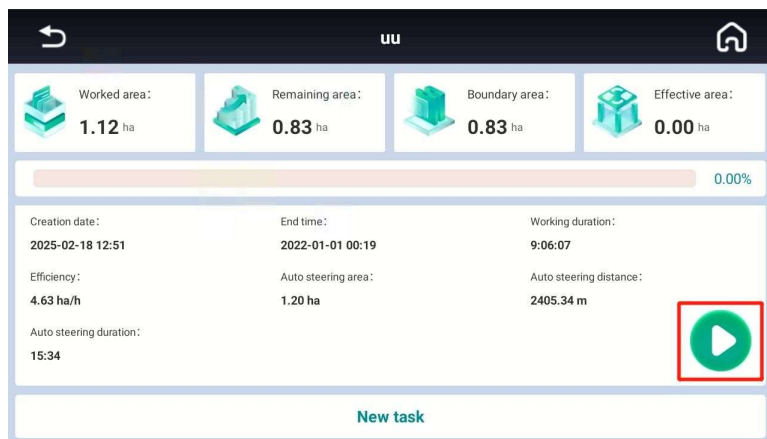
Back Next

6. Revenez à l'interface principale et activez ISOBUS.

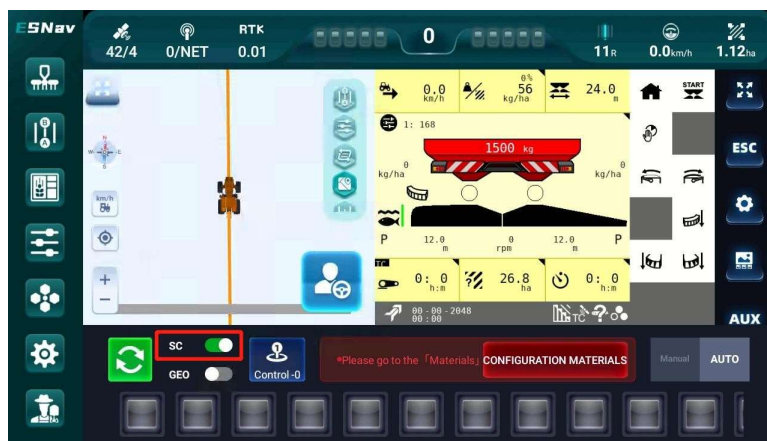


7. Accédez à l'interface des tâches et cliquez sur le bouton Démarrer.

Note: TC-SC ne fonctionnera correctement qu'une fois la tâche démarrée !



8. Activer ISOBUS TC-SC.



9. Basculez entre le mode AUTO et le mode manuel pour ISOBUS TC-SC.

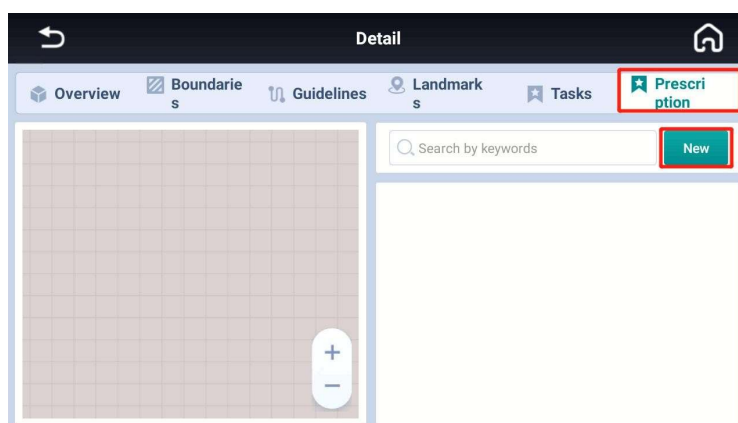


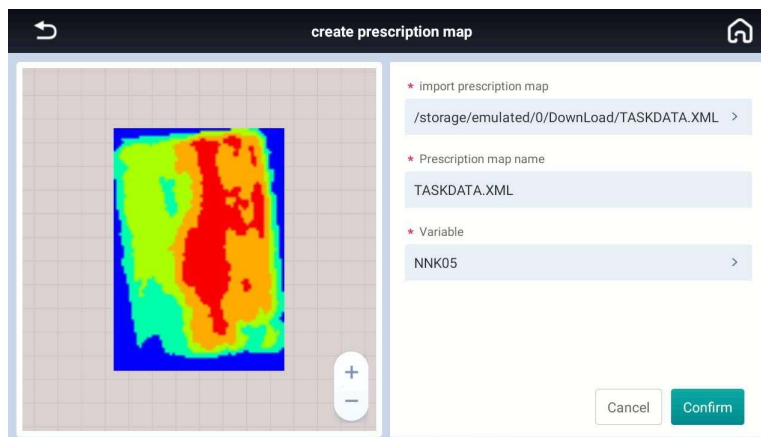
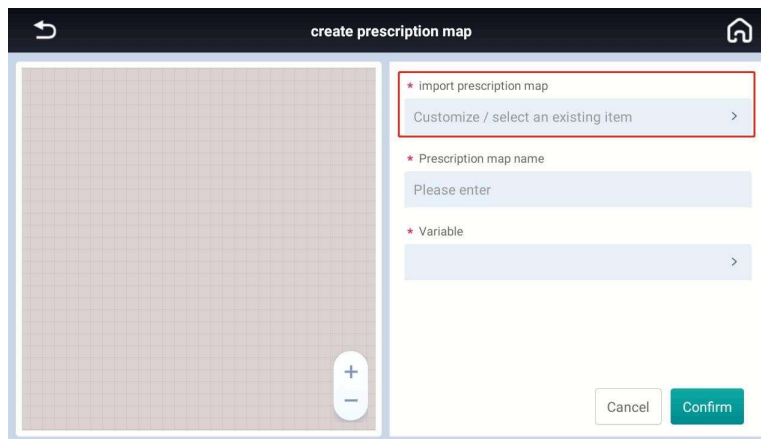
3.17.4 TC-GEO

Contrôle de débit variable : il s'agit d'un ensemble d'instructions de contrôle de débit, principalement utilisé pour appliquer différentes quantités d'intrants dans différentes zones pour une pulvérisation précise. Une carte de prescription doit être importée avant utilisation.

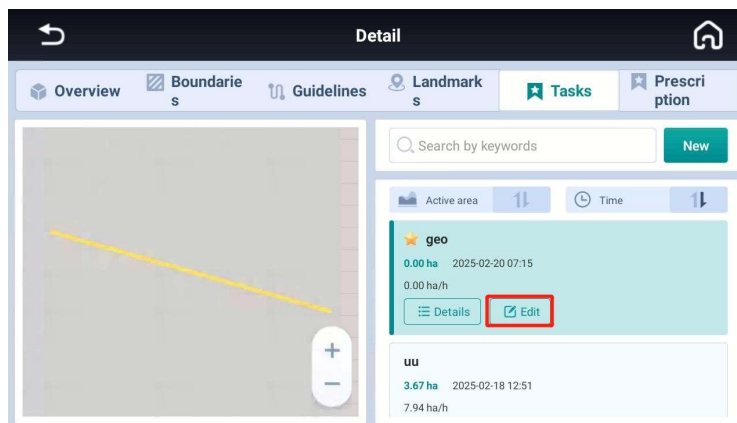
Mode carte de prescription (importer des cartes de prescription, utiliser le mode Rx de la carte de prescription) :

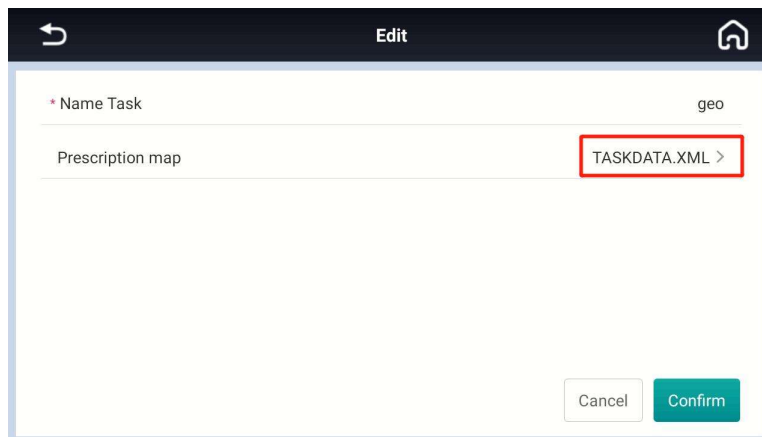
1. Importez la carte de prescription et terminez la configuration.



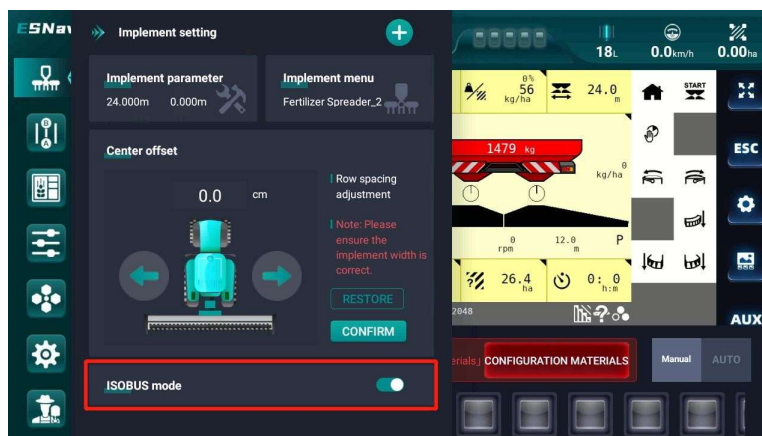


2. Affectez la carte de prescription aux tâches.

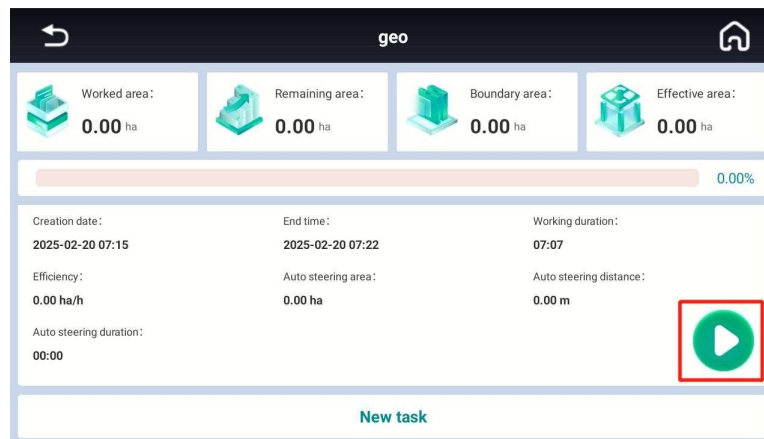




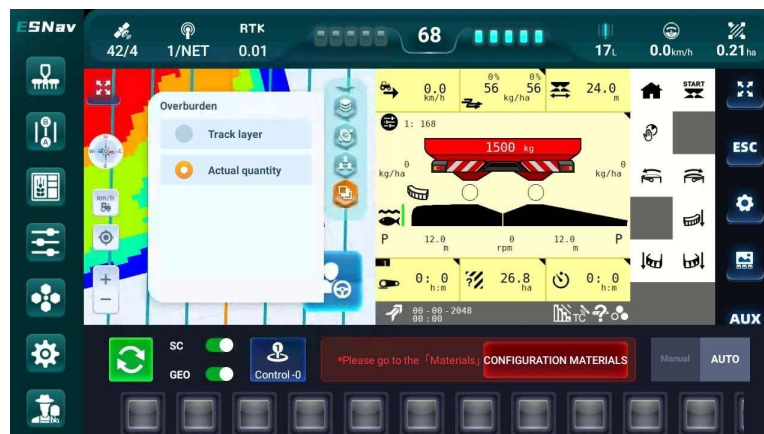
3. Activez ISOBUS, puis démarrez les fonctions VT, SC et GEO.



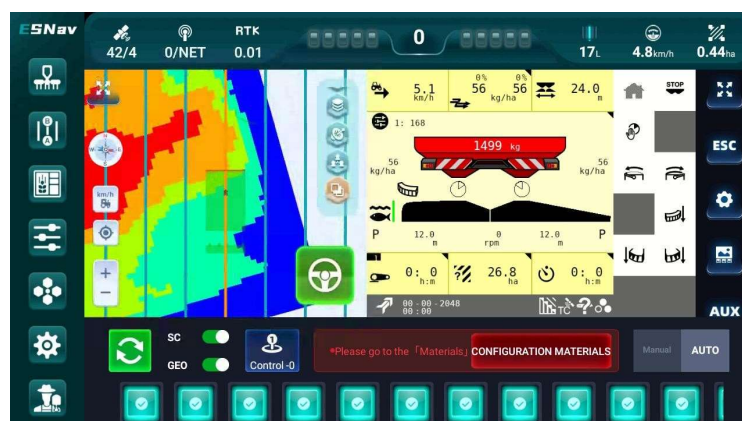
4. Accédez à l'interface des tâches et cliquez sur le bouton Démarrer.



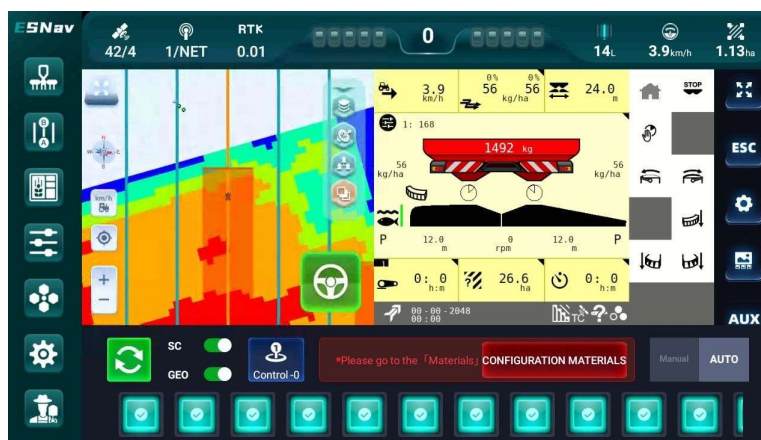
3. Sélectionnez un schéma de pulvérisation dans l'interface principale.



Couche de couverture : Colorie selon la couleur de couverture définie .

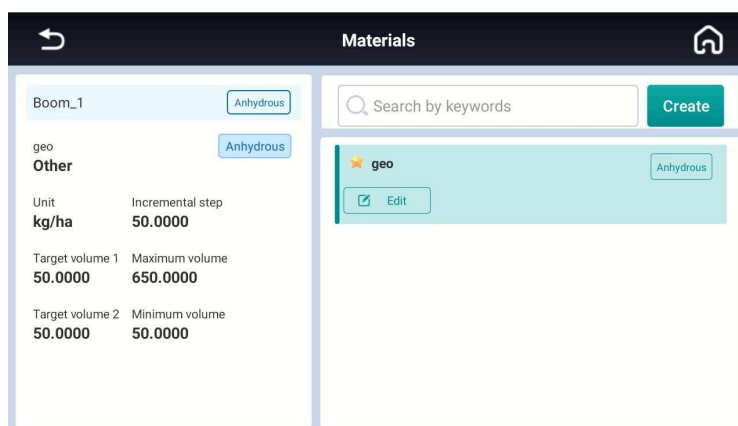
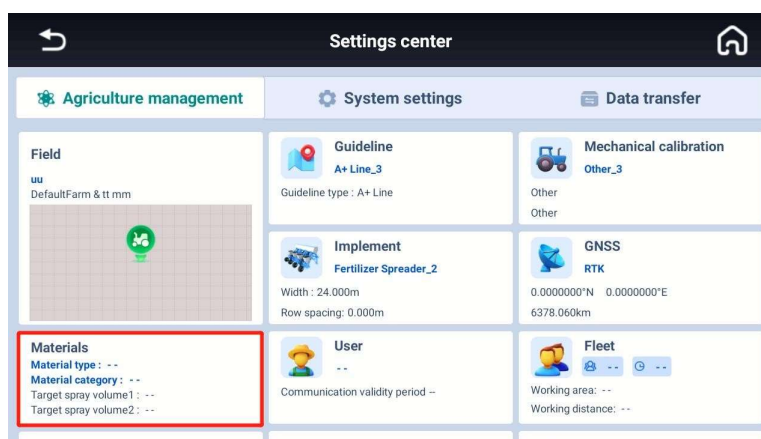


Quantité réelle : Variation en temps réel des couleurs de pulvérisation en fonction de la carte de prescription et des volumes de pulvérisation.



Mode valeur fixe (réglage manuel du volume de pulvérisation cible, mode valeur réelle) :

1. Ajoutez des intrants (assurez-vous que la catégorie et le type du travail sont les mêmes), le type de travail peut utiliser le mode de valeur fixe en liant les matériaux.



Edit application control

1 Type and material 2 Offset 3 Segment settings 4 Delay

Type

* Application control name: Boom_1

* ISO implement data: ECU-A00A80000B29CE7D

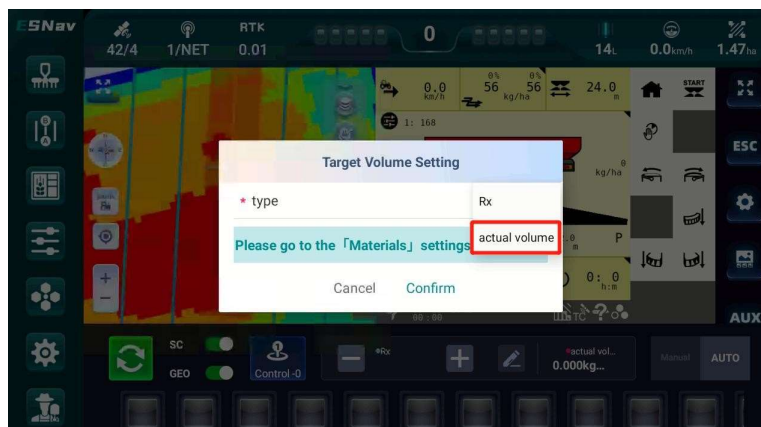
Material

* Material type: Anhydrous >

Material: geo >

Cancel OK

2. GEO est actuellement défini par défaut sur le mode Rx et doit être basculé sur le mode volume réel.

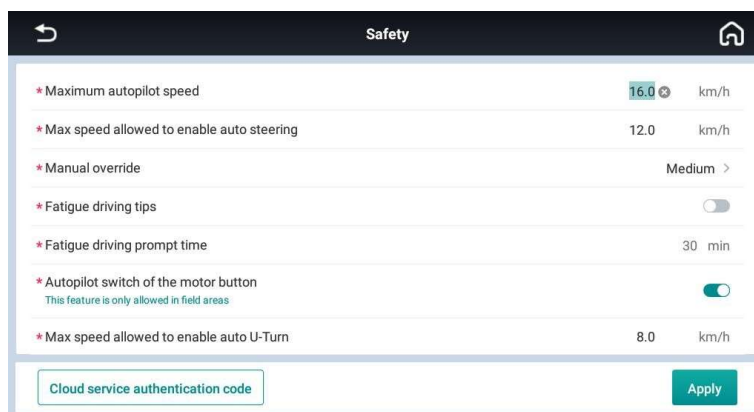


3. Cliquez sur le bouton « +/- » pour modifier la valeur cible.



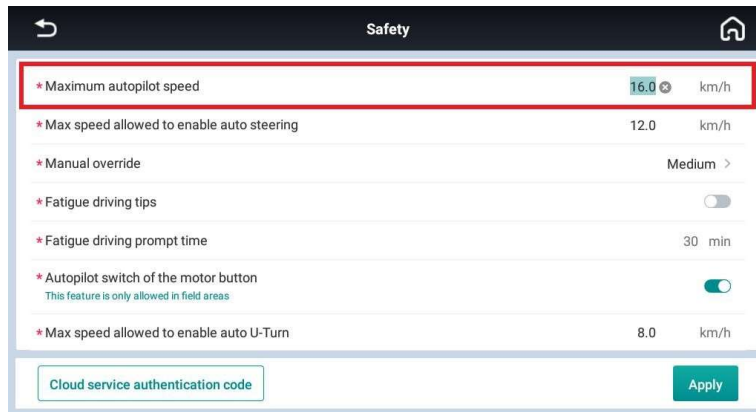
3.18 Sécurité

Afin de garantir la sécurité, il est actuellement possible de définir la vitesse maximale du pilotage automatique, vitesse maximale autorisée pour engager le pilotage automatique et vitesse maximale autorisée pour activer le demi-tour automatique. Il est également possible de définir le niveau pour désactiver manuellement le pilotage automatique. Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Sécurité].



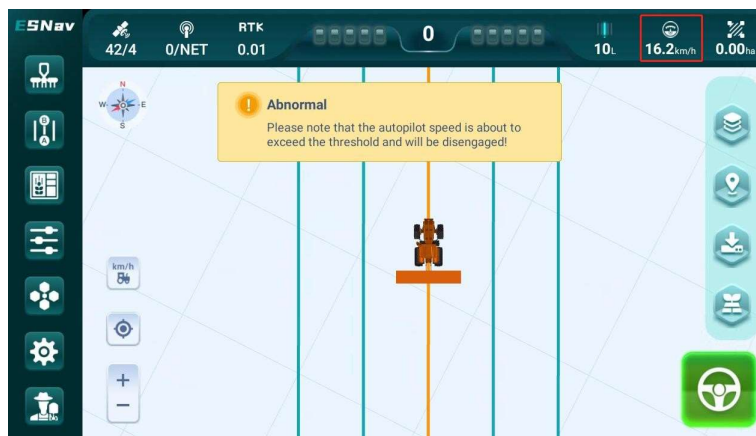
3.18.1 Vitesse maximale du pilotage automatique

Définissez la vitesse maximale du pilotage automatique, lorsque le véhicule est en mode pilotage automatique, sa vitesse ne peut pas dépasser les seuils fixés.

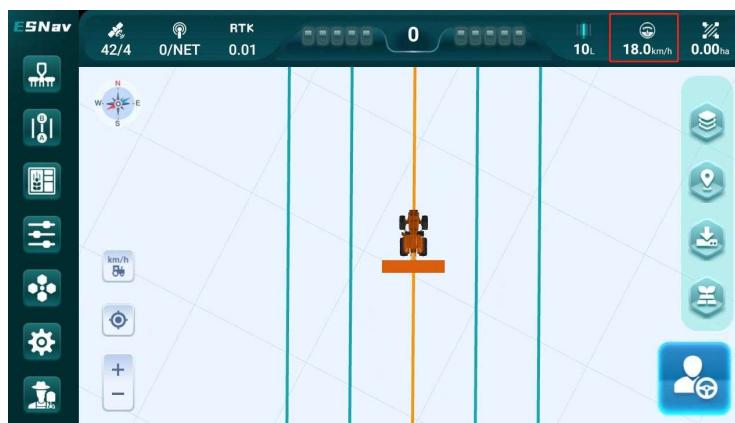


Si la vitesse actuelle est inférieure de 2 km/h au seuil, des messages s'afficheront et des alarmes sonores qui rappellent aux utilisateurs que la vitesse actuelle est proche de la limite maximale et l'autoguidage sera désactivée.

La vitesse maximale par défaut du pilotage automatique est de 16 km/h et la plage de configuration est de 1km/h jusqu'à l'infini.



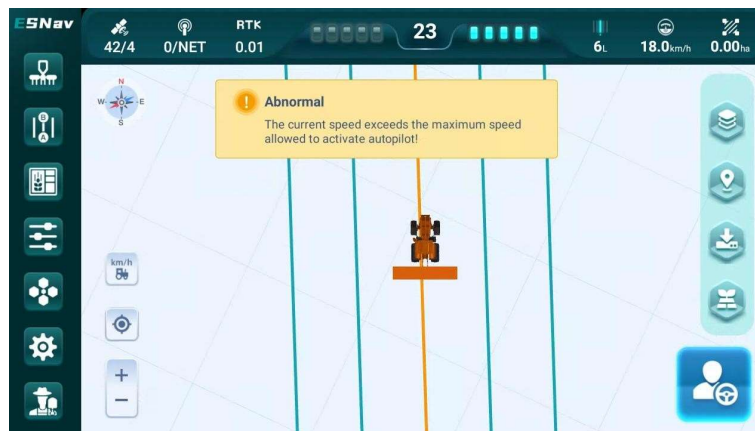
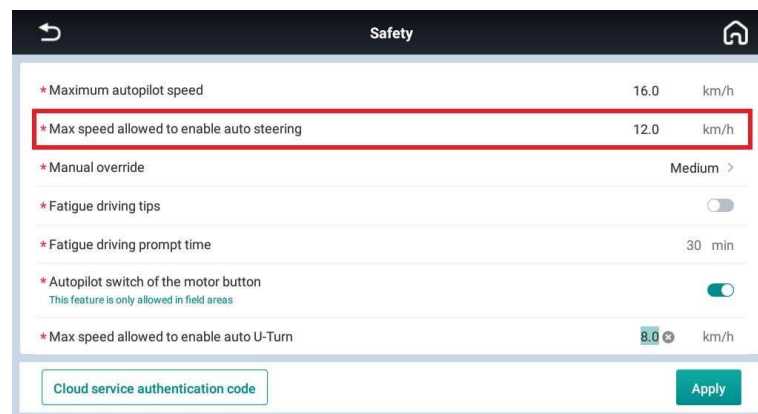
Si la vitesse actuelle dépasse la vitesse définie par l'opérateur, la direction automatique sera désactivée.



3.18.2 Vitesse maximale autorisée pour activer le mode de direction automatique

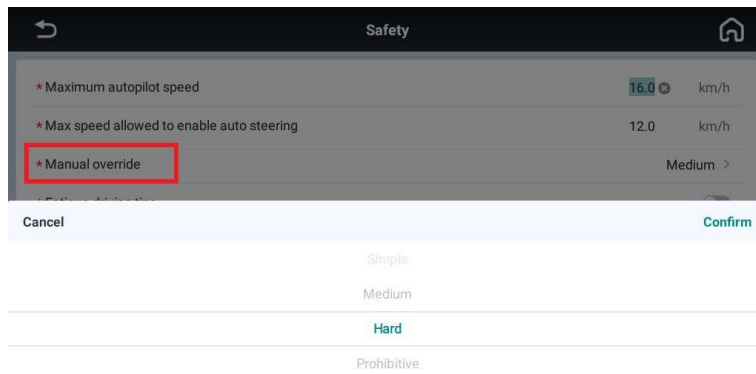
Définissez la vitesse maximale autorisée pour engager le pilotage automatique. Si la vitesse actuelle dépasse le seuil, il ne peut pas activer le mode pilotage automatique.

La vitesse maximale par défaut autorisée pour activer le pilotage automatique est de 12 km/h et la plage de configuration est de 1 km/h jusqu'à l'infini. Elle doit également être inférieure à la vitesse maximale du pilotage automatique comme ci-dessus.



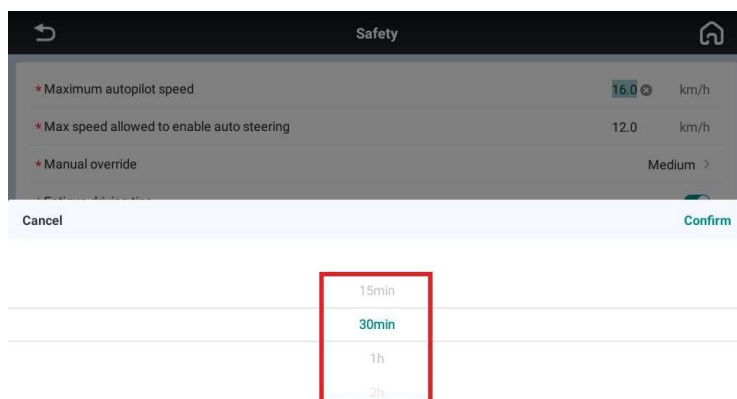
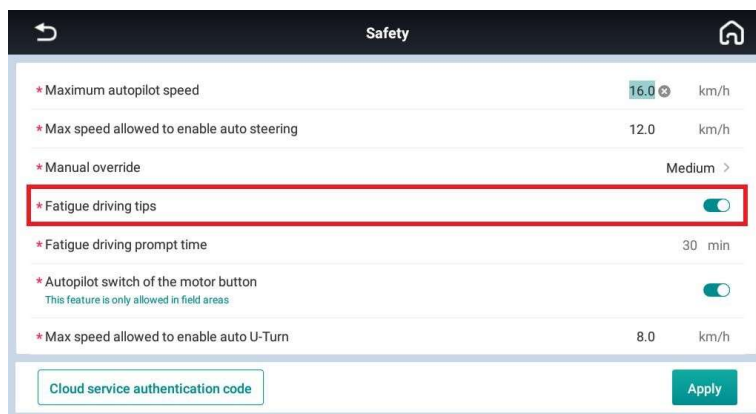
3.18.3 Commande manuelle

La fonction de commande manuelle permet aux utilisateurs de tourner le volant pour désengager le mode pilotage automatique en cas d'urgence. Il est possible de régler manuellement les différents niveaux de désengagement du pilotage automatique parmi les quatre niveaux suivants : simple, moyen, élevé et très élevé.



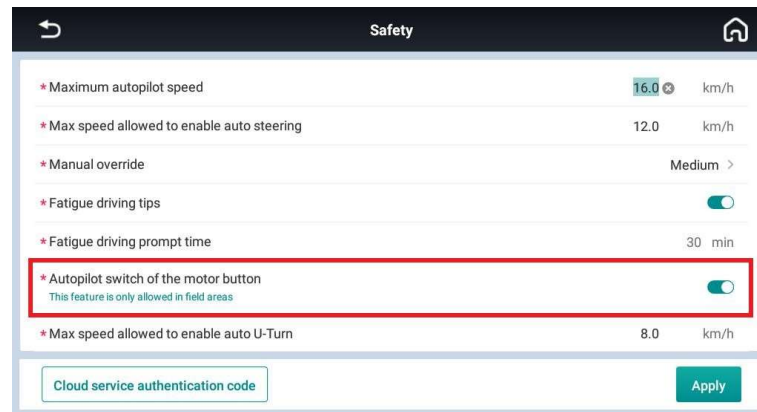
3.18.4 Fatigue au volant

Afin de garantir la sécurité, il est actuellement possible d'aider les utilisateurs à définir les alertes de fatigue au volant et le délai de déclenchement.



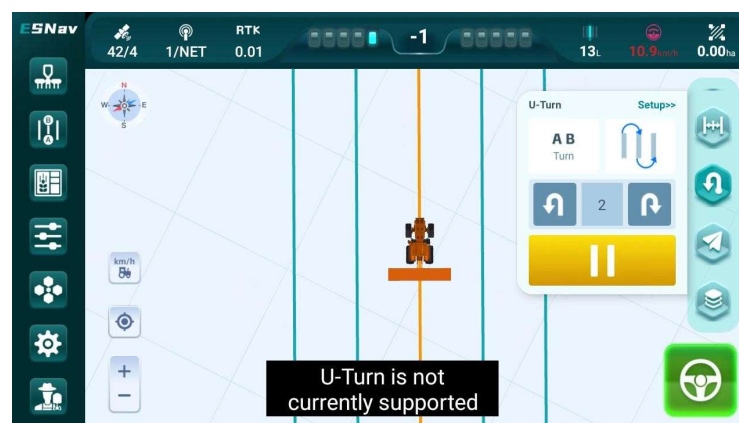
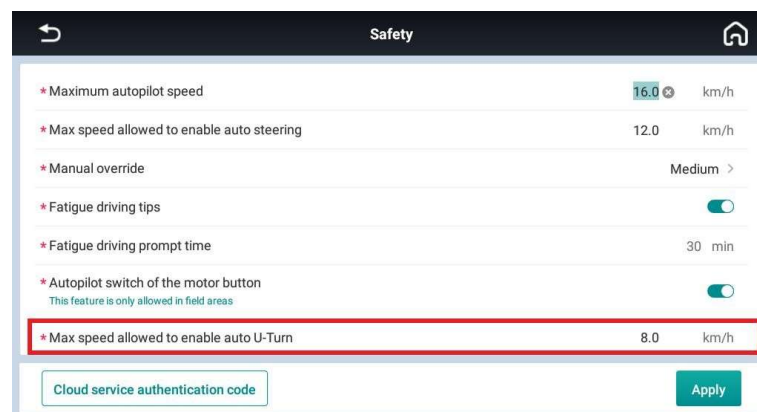
3.18.5 Bouton de commutation du pilotage automatique du moteur

Autorise le contrôle du mode pilotage automatique via le bouton du moteur. L'option par défaut est activée et certains utilisateurs peuvent le désactiver pour des raisons de sécurité.



3.18.6 Vitesse maximale autorisée pour activer le demi-tour automatique

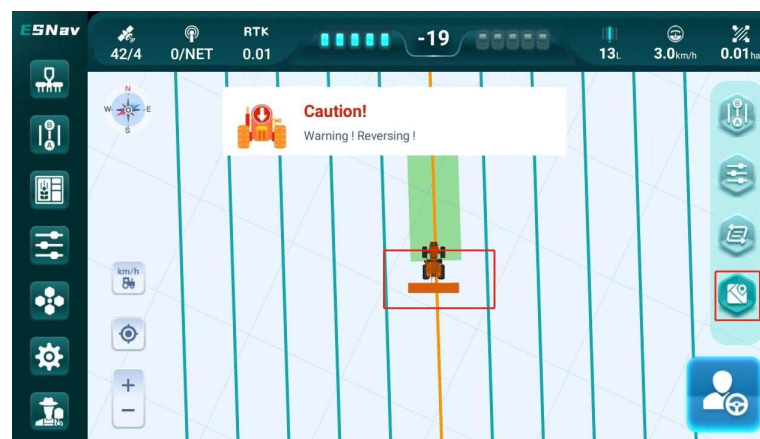
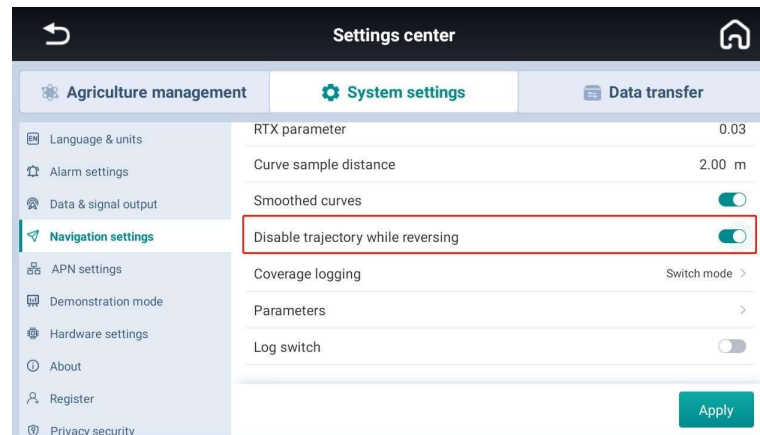
Lorsque la vitesse du véhicule est supérieure au seuil, le demi-tour automatique ne sera pas déclenché.



3.19 Paramètres de navigation

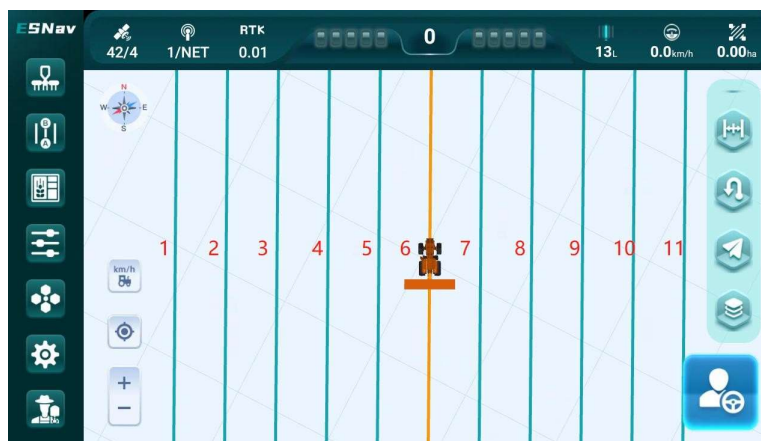
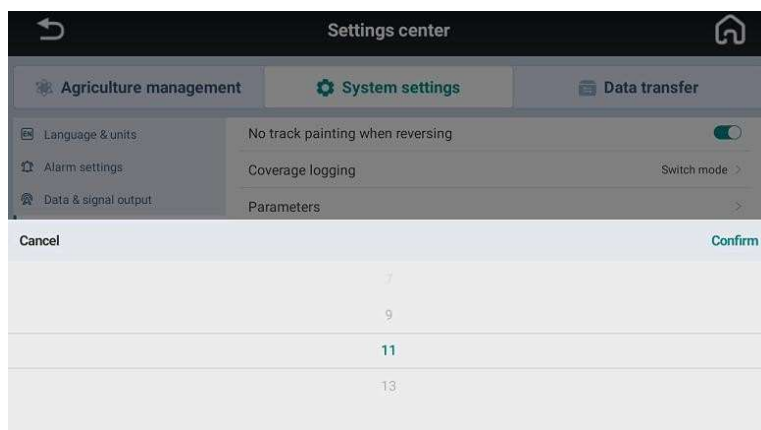
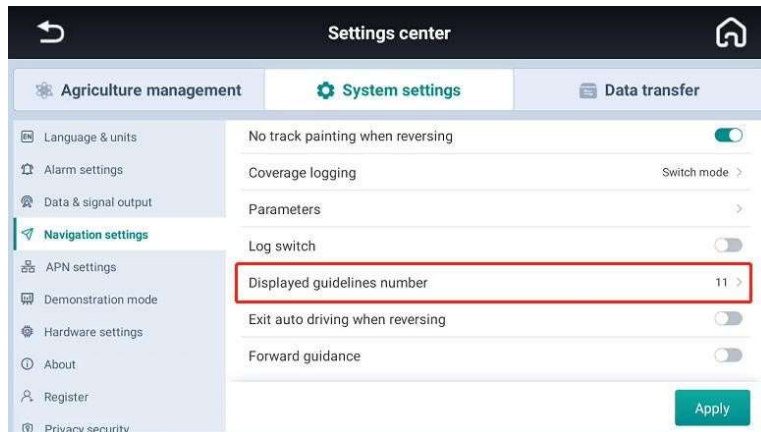
3.19.1 Pas de coloriage de couverture en marche arrière

Lorsque cette fonction est activée, le dessin des couvertures s'arrêtera lors de la marche arrière.



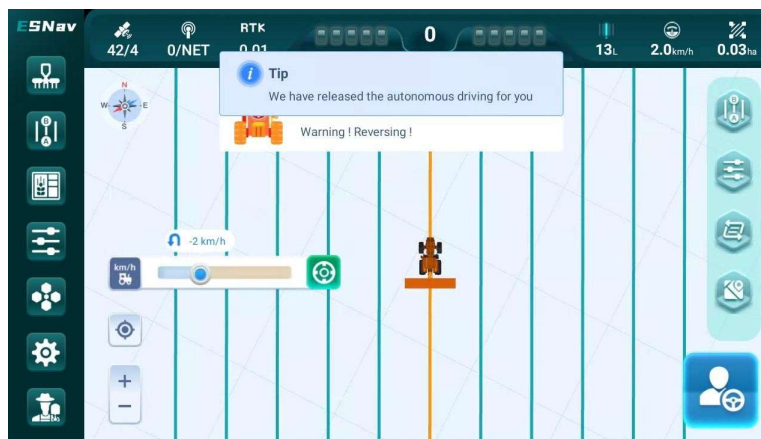
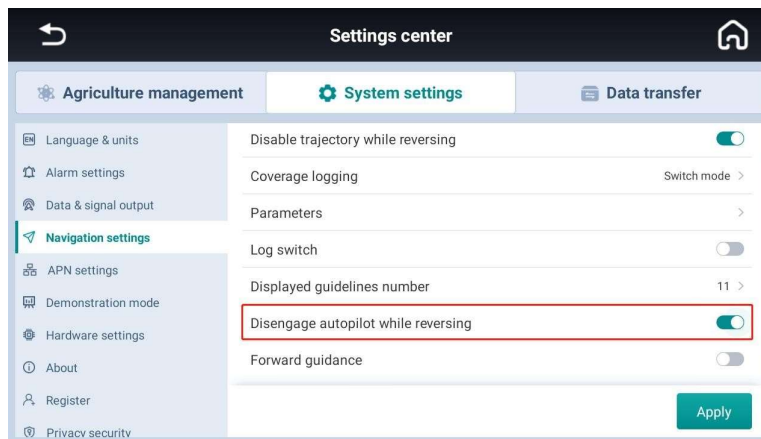
3.19.2 Numéro de lignes directrices affichées

Sélectionnez le nombre de lignes directrices à afficher sur l'interface principale, dans la plage de 5 à 13 lignes.



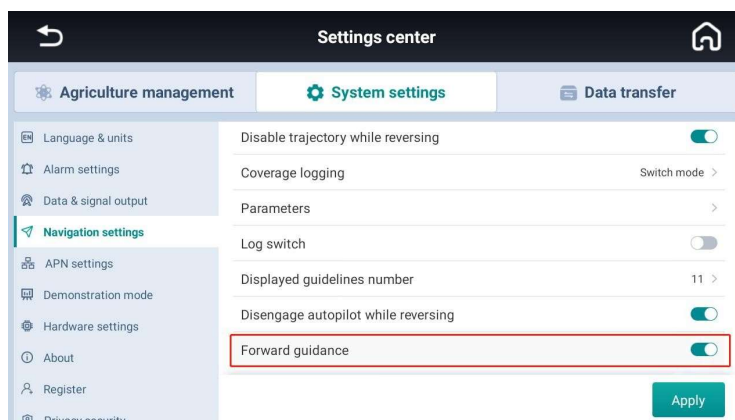
3.19.3 Quitter la conduite automatique en marche arrière

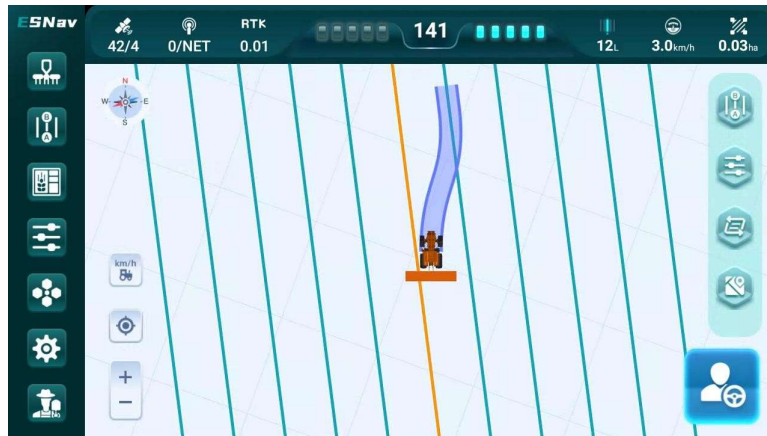
La pilotage automatique sera automatiquement désactivée lors de la marche arrière .



3.19.4 Guidage vers l'avant

Lorsque cette fonctionnalité est activée, le logiciel affichera le chemin recommandé à l'écran.

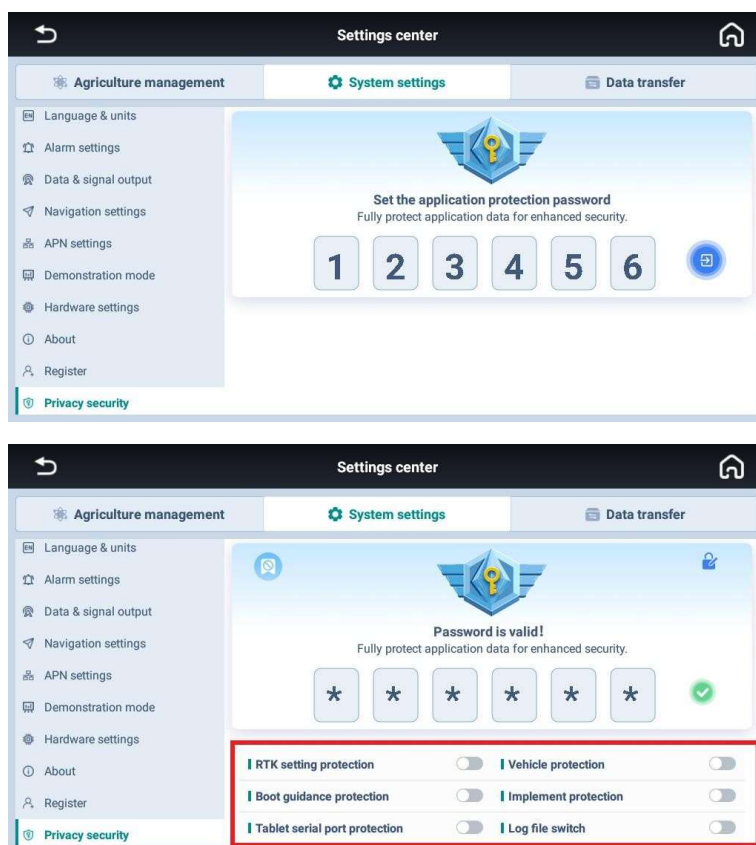




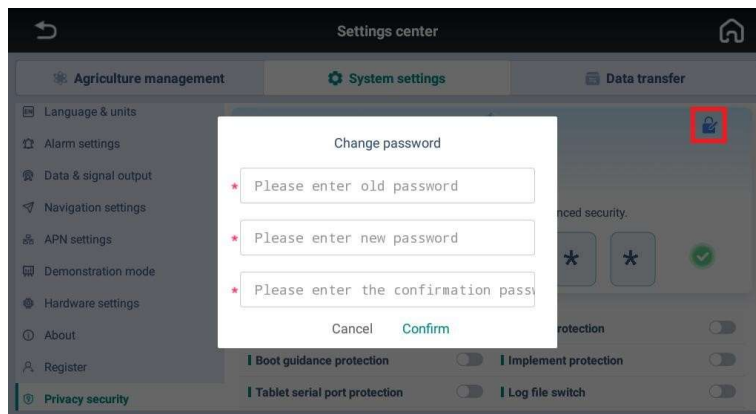
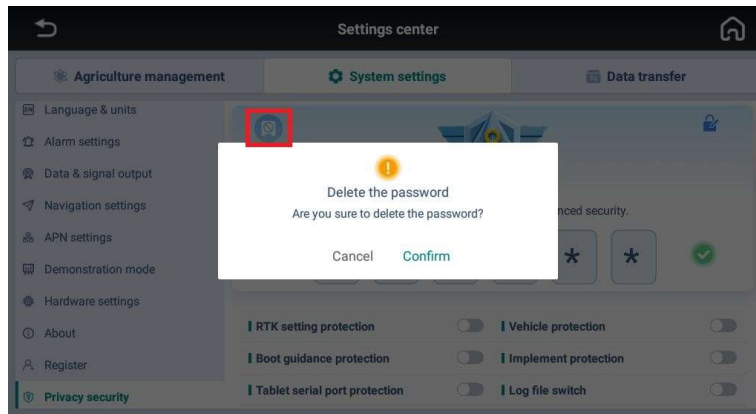
3.20 Sécurité de la vie privée

ESNav5.0 ajoute une nouvelle fonctionnalité pour protéger différents paramètres par mot de passe.

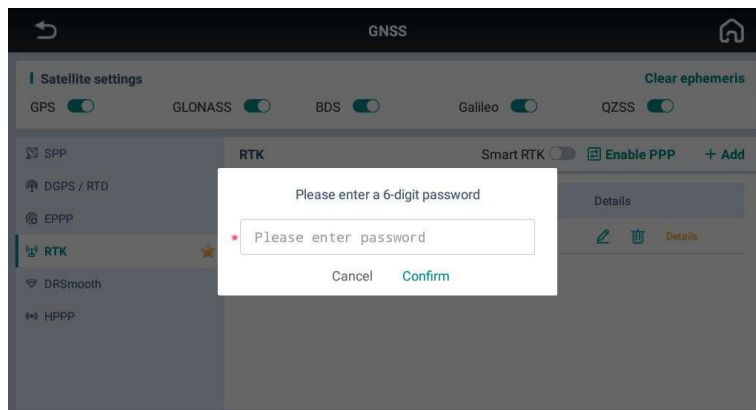
1. Accédez à [Centre de paramètres -> Paramètres système -> Sécurité de la confidentialité]. Il est accessible pour protéger plusieurs éléments avec le mot de passe défini. Par exemple, définissez 123456.



2. Il est également possible de supprimer le mot de passe ou de le modifier.



3. Une fois le mot de passe défini pour les paramètres sélectionnés, il est nécessaire de saisir le mot de passe lors de certaines opérations.



3.21 Intrants

Allez dans [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Matériaux]. Gérez les équipements et intrants de pulvérisation sur cette interface.

Materials

Search keywords

Create

Choose material to obtain the details

No content, please create first

Create materials

Materials Name

Please enter

Materials classification

Anhydrous >

Material type

Other >

Unit

kg/ha >

Target spray volume 1

Please enter

Target spray volume 2

Please enter

Progressive steps

Please enter

Minimum spray

Please enter

Cancel

Confirm

3.22 Dépannage

Accédez à [Centre de paramètres -> Gestion agricole -> Dépannage].

En cas de dysfonctionnement, il est possible de vérifier les informations de chaque module sur cette interface et les fournir aux ingénieurs EFIX.

Troubleshooting

System

GNSS

Auto steering

ISOBUS

Log debug

Component name	Component version	Component status
Controller	1.2.5	●
IMU	---	●
Motor Drive	1.21-1.1	●
GNSS board	11833	●
ESNav5.0	5.1.0.20241022.6065	●

ESNav

42/4

1/NET

RTK

0.01

0

13L

0.0 km/h

0.03 ha

W

E

N

S

km/h

0

+

-

Wrench icon

Buisard Distribution

25, Rue de la Fouquerie

72300 Solesmes

Tel: 02 43 62 72 57

Email: servicecommercial@buisard-distri.fr

Website: www.buisard-distribution.fr