



AMAZONE



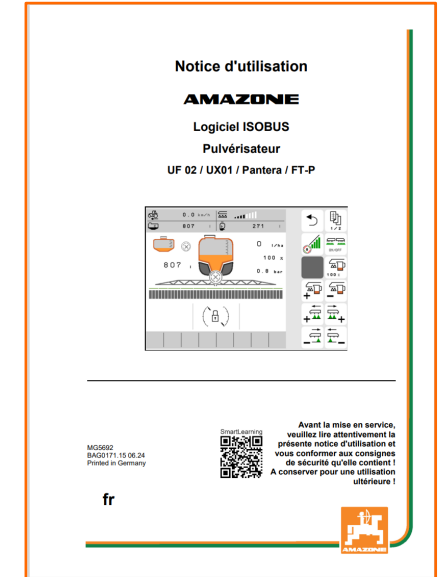
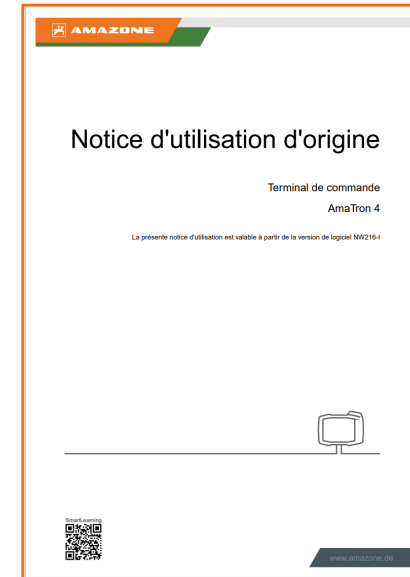
Guide « Section Control » Protection phytosanitaire

Table des matières

1. Instructions générales
2. Aperçu
3. Opérations préparatoires
4. Régler les points de commutation

1. Instructions générales

- L'utilisation de la présente documentation présuppose que les **notices d'utilisation** de la machine et du logiciel ont été **lues** et **comprises**. Les documents à ce sujet sont illustrés sur le côté droit.
- Il est donc **nécessaire** de consulter les informations complémentaires dans la notice d'utilisation. Toujours garder la **notice d'utilisation à portée de main**.
- Le document **Guide « Section Control »** aide l'utilisateur à régler correctement les points de commutation de la machine dans le champ. Ce document se rapporte à la version **NW242-J** de l'AmaTron 4 mais s'applique à tout autre terminal.



2. Aperçu

Le réglage des **points de commutation** est d'une importance essentielle pour exploiter une machine de manière optimale avec Section Control !

Généralités :

- *Activation* par GPS de la machine sur la surface qui n'est pas encore traitée.
- *Désactivation* par GPS de la machine sur la surface déjà traitée.
- Les points de commutation résultent de deux facteurs essentiels : la **géométrie de la machine** et la **temporisation de commutation**, c'est-à-dire le temps entre la commande et l'épandage. Les deux facteurs se règlent indépendamment l'un de l'autre. Le réglage des deux facteurs est expliqué sur les pages suivantes.

Exigences :

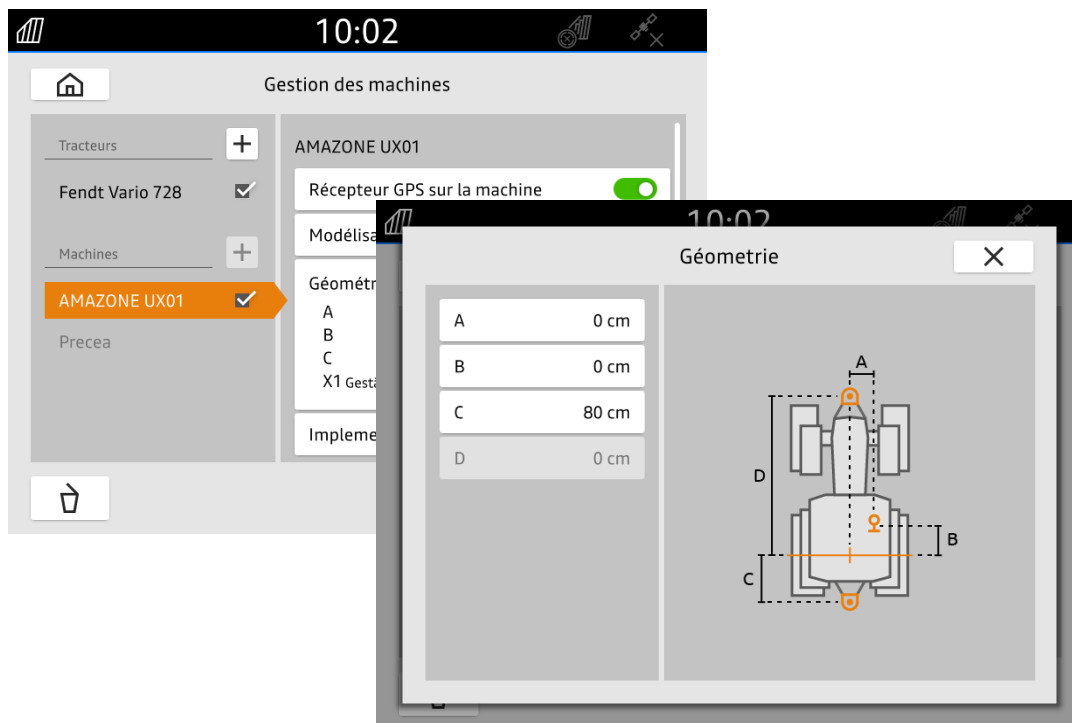
- Géométrie adéquate du tracteur et de la machine.
- Signaux de capteur (vitesse, etc.) réglés.
- RTK (DGPS seulement en partie avec une faible précision).



REMARQUE

La temporisation de la commutation est basée sur le temps et ne peut pas se régler sur la base du trajet !

3. Opérations préparatoires



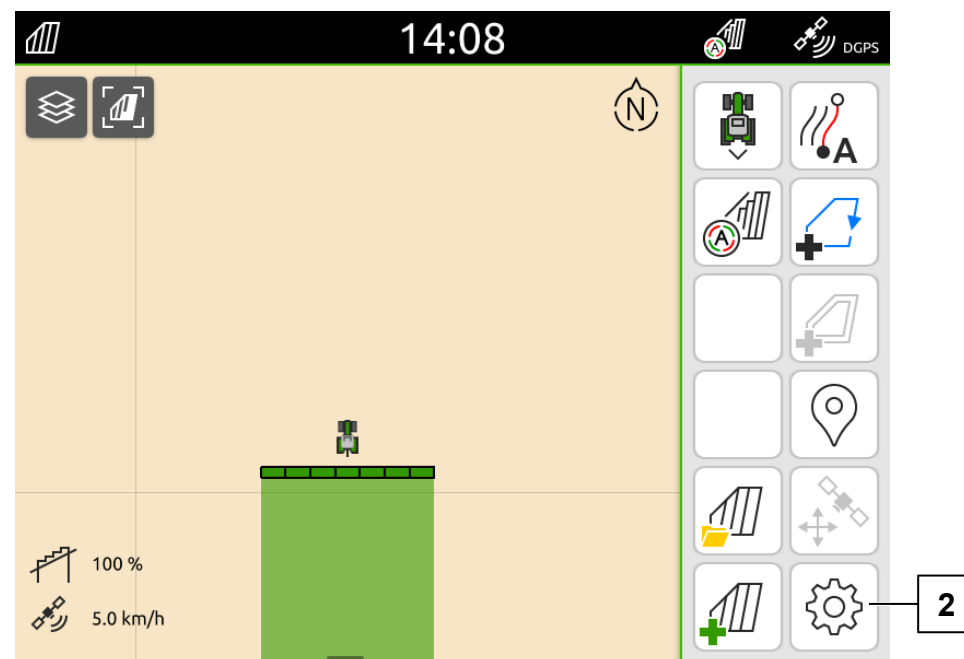
Fabricant	Position d'antenne
AGCO	Position projetée au centre de l'essieu arrière
Claas	Position projetée au centre de l'essieu arrière
JohnDeere	Position réelle de l'antenne
Deutz-Fahr (TOPCON)	Position projetée au centre de l'essieu arrière
CNH (système de direction Trimble)	Position projetée au centre de l'essieu arrière
CNH (direction manuelle Trimble)	Position réelle de l'antenne

- Les données géométriques du tracteur et de l'appareil porté doivent être saisies correctement.
- La précision GPS « RTK » est recommandée pour un réglage précis. Si elle n'est pas disponible, une précision « DGPS » est nécessaire au minimum.

REMARQUE

Cependant, certains systèmes GPS d'autres fabricants ne transmettent pas la position GPS de la position réelle de l'antenne dans la sortie NMEA, mais projettent la position de l'antenne au centre de l'essieu arrière du tracteur. Dans ces cas-là, un décalage de 0 cm de l'antenne GPS doit être indiqué pour la valeur B. Les systèmes connus sont récapitulés dans le tableau.

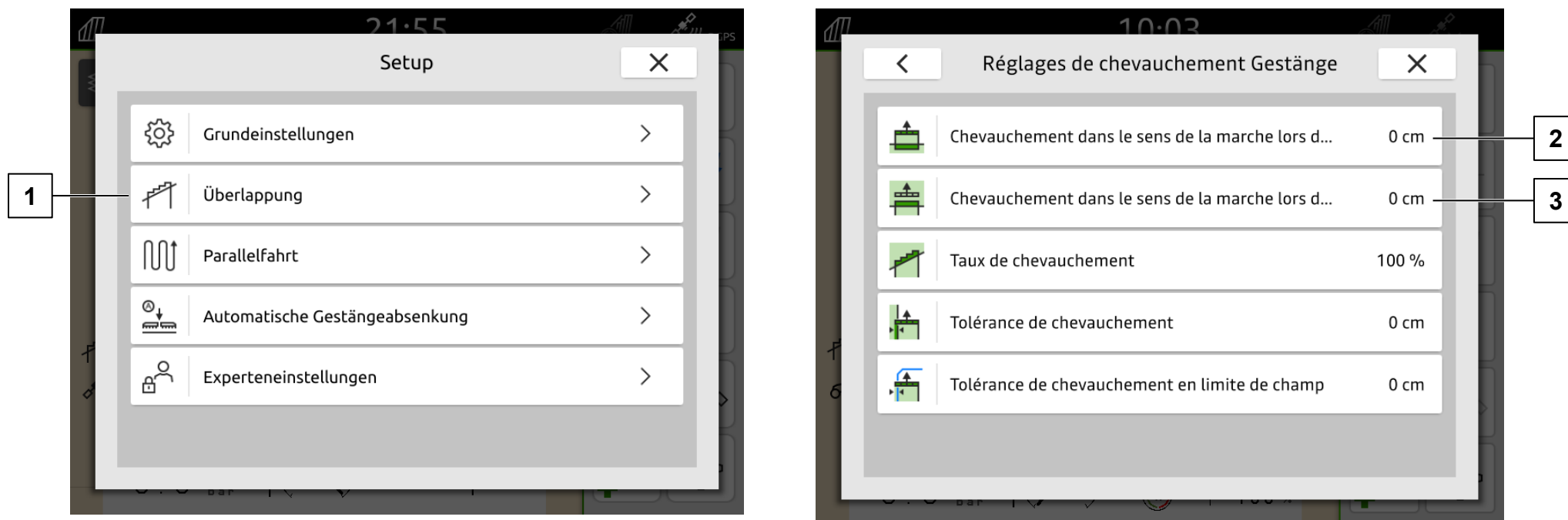
3. Opérations préparatoires



Définir les réglages du chevauchement dans le terminal sur le réglage de base.

1. Appuyer sur la touche programmable « Vue de carte » (1) pour passer à la vue de carte.
2. Appuyer sur le bouton « Réglages » (2).

3. Opérations préparatoires

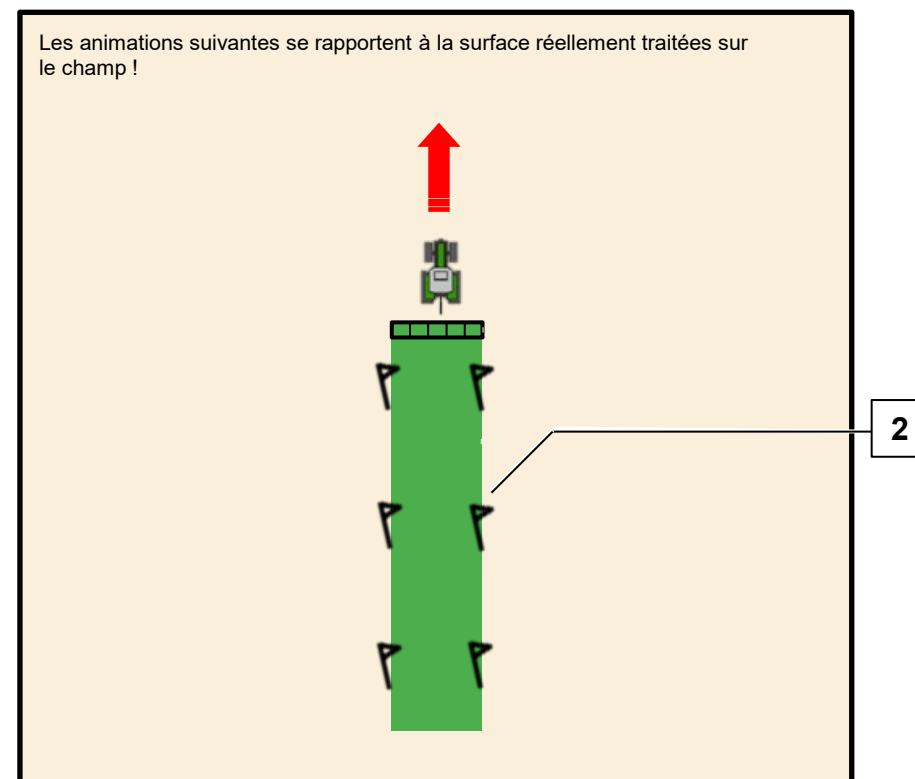
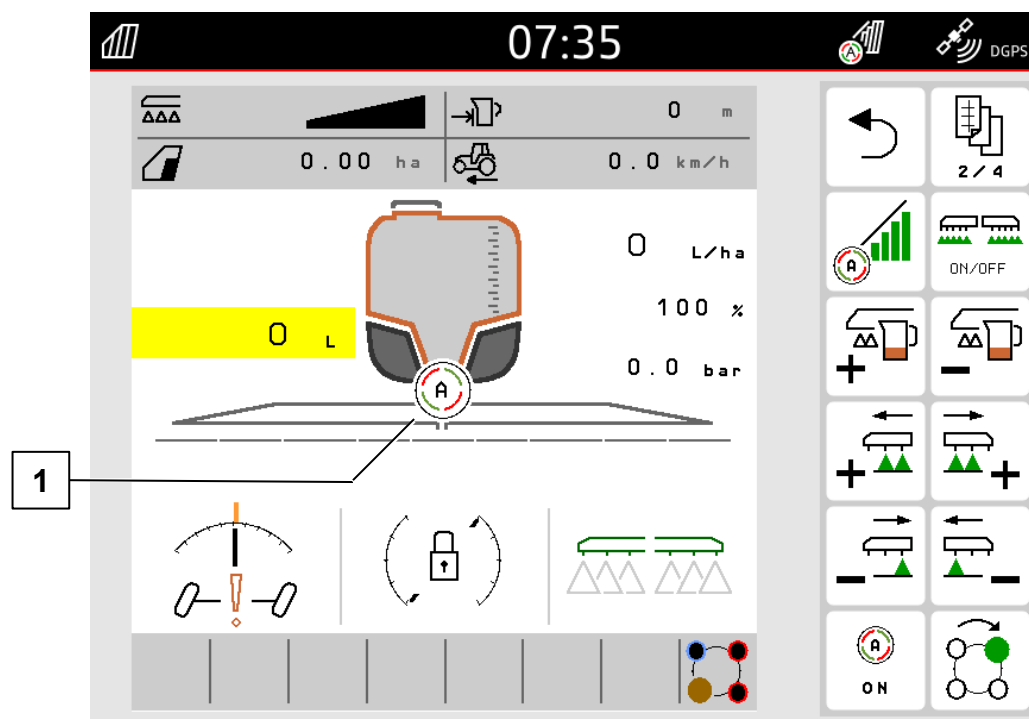


3. Appuyer sur le bouton « Réglages de chevauchement » (1).
4. Rétablir le réglage de base (0 cm) pour « Chevauchement dans le sens de la marche lors de la mise en marche » (2) et « Chevauchement dans le sens de la marche lors de l'arrêt » (3).

REMARQUE

Avec les valeurs « chevauchement dans le sens de marche lors de la mise en marche et de l'arrêt », il est possible de régler le chevauchement souhaité en cm. Les points de commutation de la machine se règlent à l'aide de la temporisation de la commutation dans le logiciel de la machine !

4. Régler les points de commutation

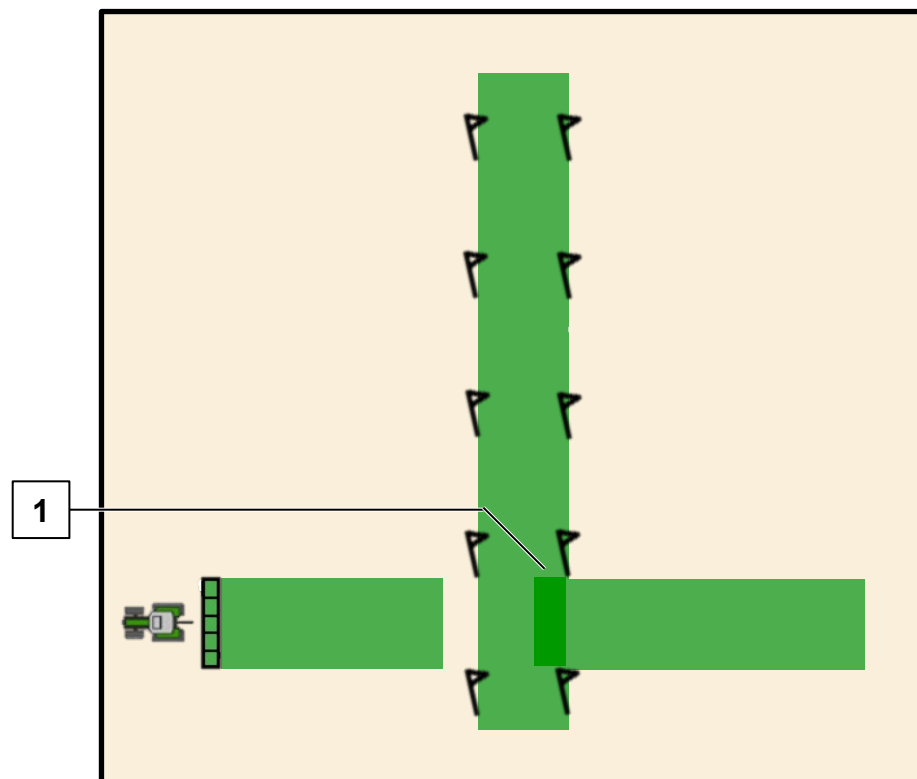
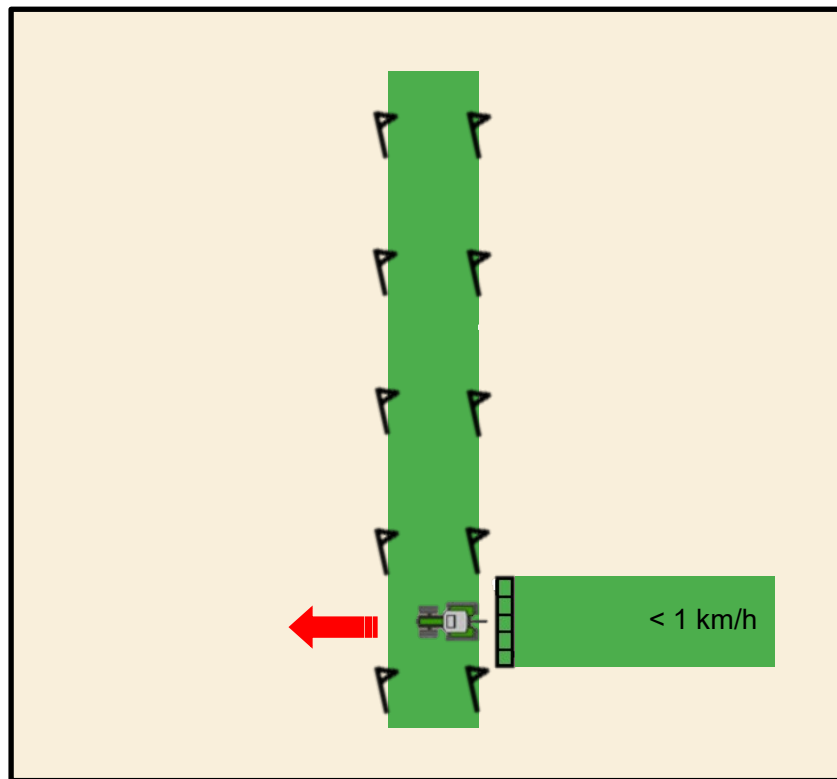


1. Amenez la machine en position de travail dans le champ.
2. Activer Section Control (1).
3. Créer une droite avec la machine dans le champ et marquer la largeur de la surface traitée (2).

REMARQUE

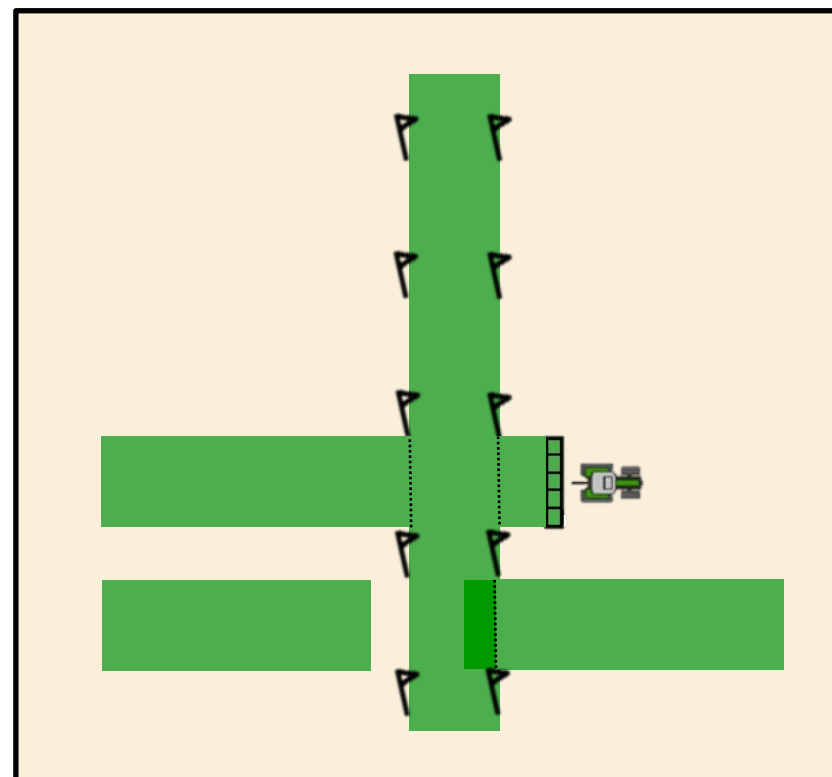
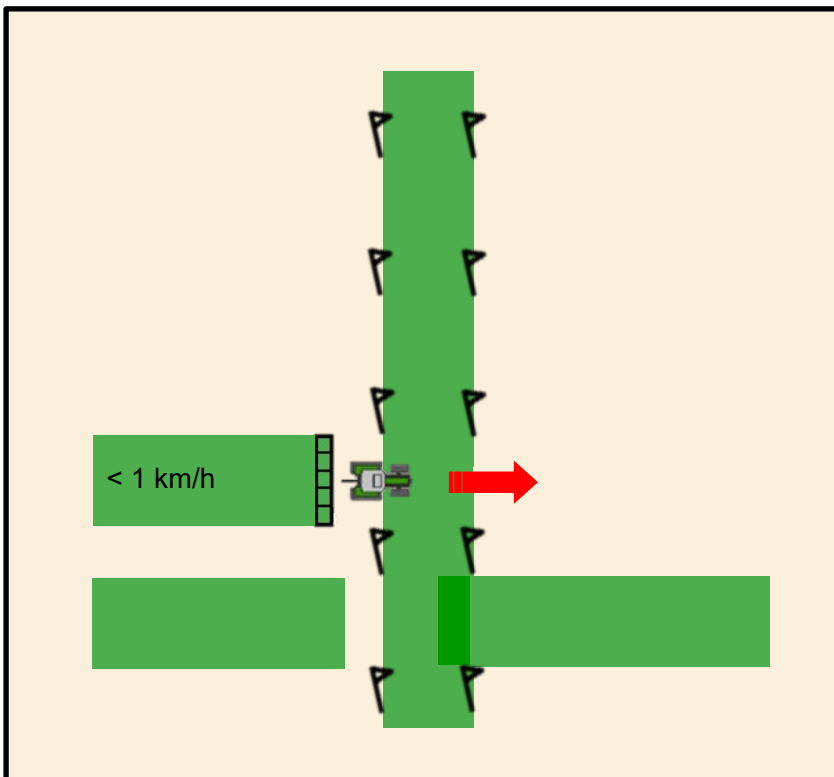
Sur les machines avec grandes largeurs de travail, les tronçons peuvent être désactivés jusqu'à la trace afin que cette dernière serve de marquage.

4. Régler les points de commutation



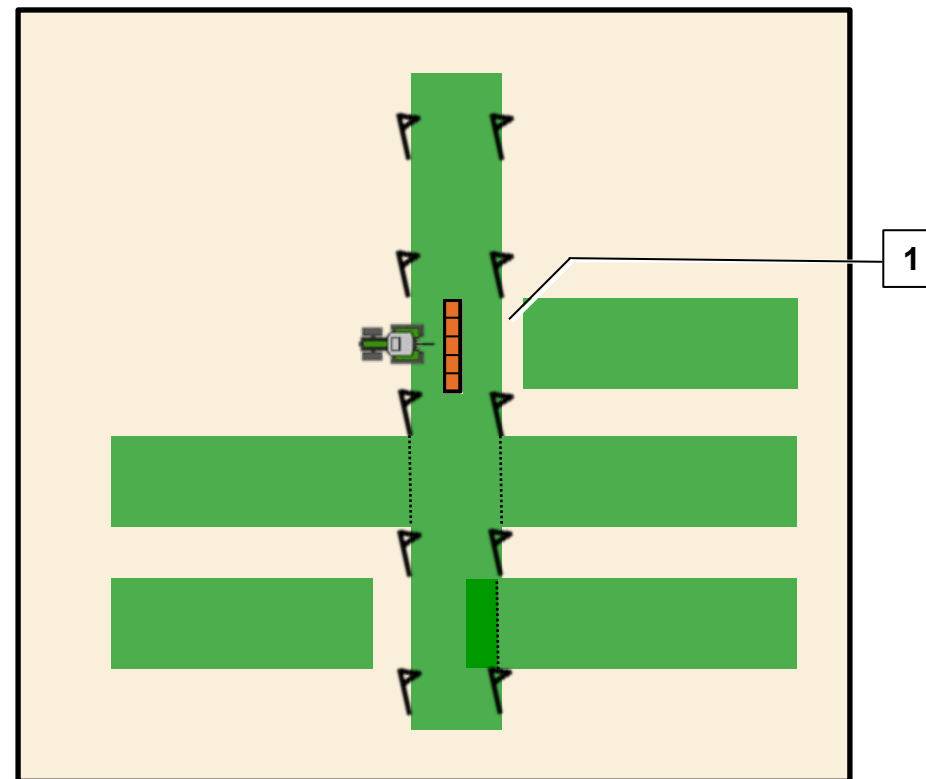
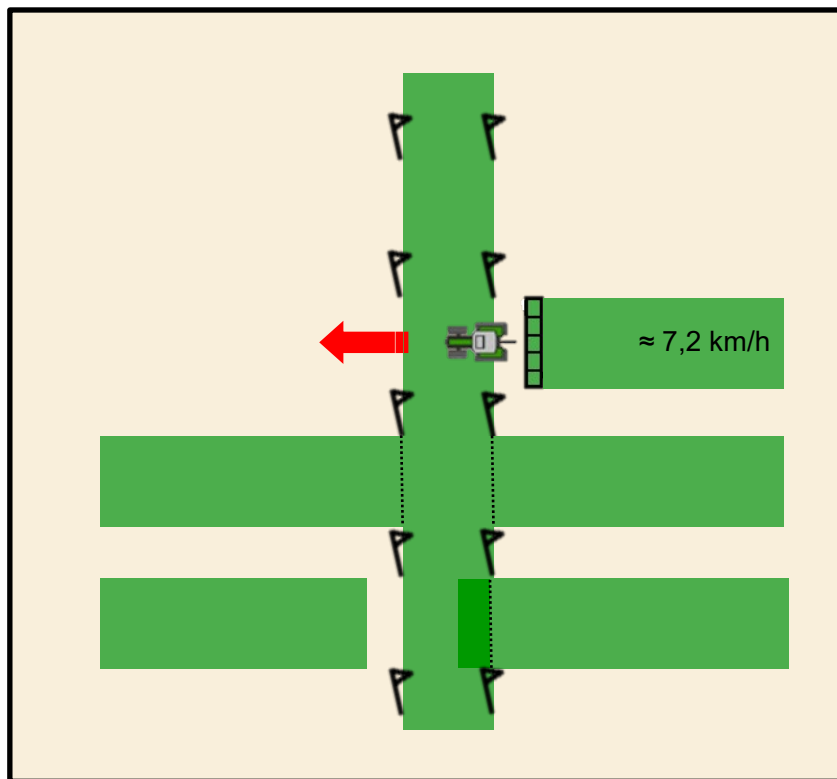
4. Passer la machine **décalée de 90 degrés** à **< 1 km/h** sur la surface déjà traitée.
5. Si la machine se désactive trop tôt ou trop tard sur la surface déjà traitée, la **géométrie** de la machine doit être ajustée.
 - La machine commute trop tôt → rallonger la géométrie entre le récepteur GPS et le point de distribution.
 - La machine commute trop tard (1) → raccourcir la géométrie entre le récepteur GPS et le point de distribution.

4. Régler les points de commutation



6. Pour **contrôler**, faire demi-tour et repasser la machine décalée de 90 degrés à **< 1 km/h** sur la surface déjà traitée.
7. La machine devrait maintenant s'activer ou se désactiver sur la surface traitée. Si ce n'est pas le cas, recommencer la procédure à partir de l'étape 3.

4. Régler les points de commutation



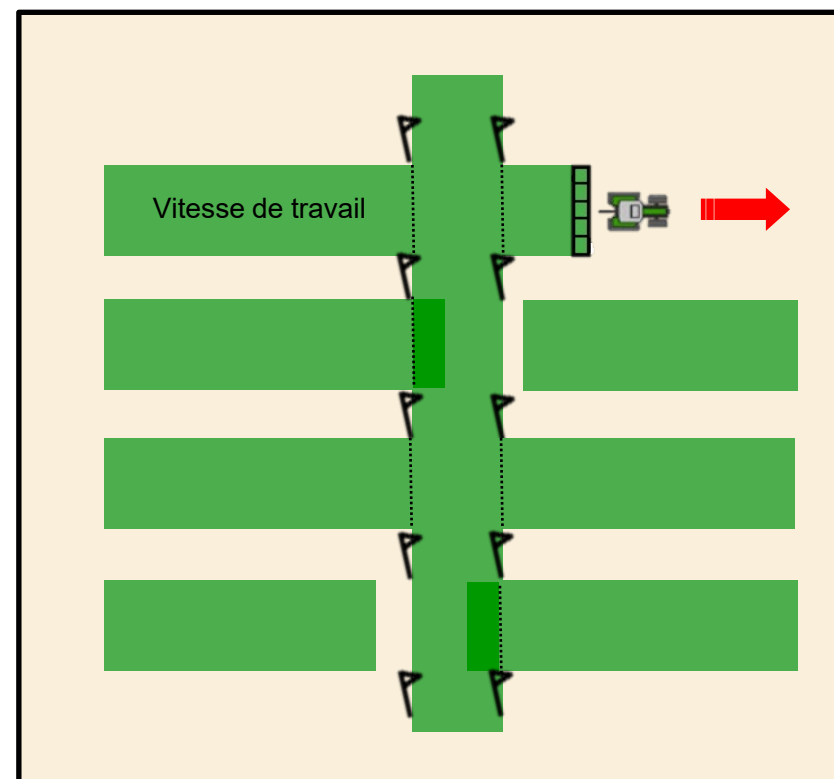
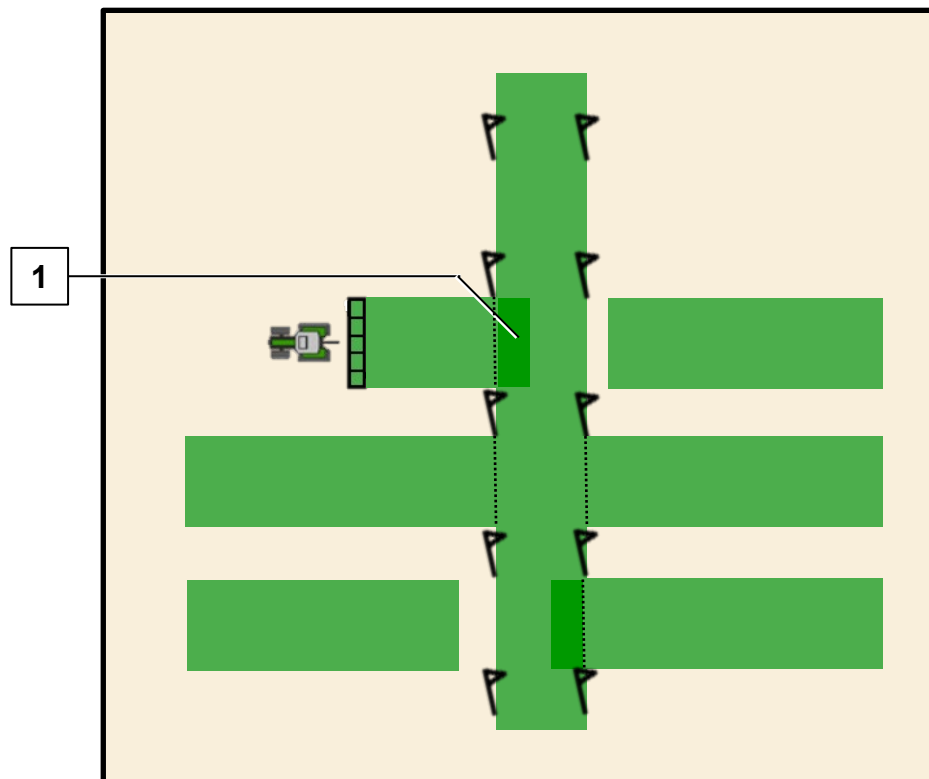
8. Faire demi-tour et passer la machine décalée de 90 degrés à $\approx 7,2 \text{ km/h}$ sur la surface déjà traitée.
9. Si la machine se désactive trop tôt ou trop tard sur la surface déjà traitée, la **temporisation de mise à l'arrêt** doit maintenant être ajustée sur la machine.
 - La machine s'arrête trop tôt (1) → réduire le temps d'anticipation de la mise à l'arrêt.
 - La machine s'arrête trop tard → augmenter le temps d'anticipation de la mise à l'arrêt.



REMARQUE

Le temps d'anticipation peut être mesuré facilement. À une vitesse de déplacement de 7,2 km/h, 20 cm correspondent à $\pm 100 \text{ ms}$.

4. Régler les points de commutation



10. Si la machine **se met en marche trop tôt** ou **trop tard** sur la surface déjà traitée, la **temporisation de mise en marche** doit maintenant être ajustée sur la machine.
 - La machine se met en marche trop tôt (1) → réduire le temps d'anticipation de la mise en marche.
 - La machine se met en marche trop tard → augmenter le temps d'anticipation de la mise en marche.
11. Pour **contrôler**, faire demi-tour et repasser la machine décalée de 90 degrés à la **vitesse de travail** sur la surface déjà traitée. La machine devrait maintenant se mettre en marche ou s'arrêter correctement sur la surface traitée. Si ce n'est pas le cas, recommencer la procédure à partir de l'étape 3.



Remarque :

Si la machine se met en marche ou s'arrête trop tôt, réduire la temporisation de la commutation !

Application SmartLearning

L'application AMAZONE SmartLearning propose des formations vidéo pour l'utilisation des machines Amazone. Les formations vidéo doivent, si nécessaire, être téléchargées sur votre smartphone afin d'être disponibles hors ligne. Sélectionnez simplement la machine pour laquelle vous souhaitez suivre des formations vidéo.



Centre de téléchargement

Dans notre centre de téléchargement, nous mettons gratuitement à votre disposition des documents de différents types à visualiser ou à télécharger. Il peut s'agir d'imprimés techniques ou publicitaires au format électronique, de vidéos, de liens Internet ou de données de contact. Vous pouvez recevoir des informations par la poste et vous abonner aux nouvelles publications de documents de diverses catégories.

www.downloadcenter.amazone.de



AMAZONEN-WERKE H. DREYER SE & Co.KG

Postfach 51 · D-49202 Hasbergen-Gaste

Tél. : +49 (0)5405 501-0 · Fax : +49 (0)5405 501-147

www.amazone.de · www.amazone.at · E-mail : amazone@amazone.de



MG7909-FR-FR