

# Console CommandCenter™ G5e John Deere

## Version du logiciel: 11.1.3967-XXX



JOHN DEERE

### LIVRET D'ENTRETIEN

**Modèles CommandCenter™ G5:  
G5CS, G510, G512**

OMPFP27203 ÉDITION B6 (FRENCH)

#### CALIFORNIE

##### Avertissement de la Proposition 65

Les gaz d'échappement des moteurs diesel et certains de leurs éléments sont reconnus, par l'État de Californie, comme pouvant entraîner le cancer, des malformations congénitales et d'autres troubles du système reproducteur.

Si ce produit contient un moteur à essence:

#### **AVERTISSEMENT**

Les gaz d'échappement de ce produit contiennent des substances chimiques reconnues par l'État de Californie comme cancérigènes et responsables de malformations congénitales ou autres complications préjudiciables à l'appareil reproductif.

L'État de Californie exige les deux avertissements ci-dessus.

**John Deere Ag Management Solutions**

# Introduction

## Introduction

MERCI d'avoir acheté ce produit John Deere.

LIRE ATTENTIVEMENT LE PRÉSENT LIVRET afin d'utiliser et d'entretenir correctement le produit. Toute négligence à cet égard peut entraîner des blessures ou des dégâts matériels. Ce livret et les autocollants de sécurité du produit sont éventuellement disponibles dans d'autres langues. Pour commander, consulter [www.techpubs.deere.com](http://www.techpubs.deere.com) (Matériels agricoles et d'entretien des espaces verts/JDPS), [www.johndeereotechinfo.com](http://www.johndeereotechinfo.com) (Matériels de construction et forestiers) ou le concessionnaire John Deere.

CE LIVRET DOIT ÊTRE CONSIDÉRÉ comme faisant partie intégrante du produit et doit l'accompagner lors de la vente.

LES MESURES données dans ce livret sont exprimées en unités métriques et leurs équivalents US habituels. N'utiliser que les pièces de rechange et les éléments de boulonnerie appropriés. Les éléments de boulonnerie métrique et US nécessitent l'emploi de clés métriques et US correspondantes.

LES INDICATIONS DE CÔTÉ, telles que droite et gauche, s'entendent par rapport au sens de marche avant de la machine ou de l'équipement.

NOTER LES NUMÉROS D'IDENTIFICATION DU PRODUIT (NIP) dans le livret d'entretien. Noter tous les numéros avec exactitude car ils permettraient de retrouver plus facilement le produit en cas de vol. Les communiquer également au concessionnaire lors de toute commande de pièces. Prendre soin de recopier les numéros d'identification sur une feuille séparée à conserver dans un endroit sûr autre que la machine ou le produit.

La GARANTIE est fournie dans le cadre du programme d'assistance de John Deere destiné aux clients qui utilisent et entretiennent leur matériel de la façon décrite dans ce manuel. La garantie est expliquée sur le certificat ou la déclaration de garantie qui a dû être remis(e) au client par le concessionnaire.

Cette garantie donne l'assurance que John Deere reprendra ses matériels, s'il s'avère qu'ils sont défectueux, pendant la période de garantie. Dans certains cas, John Deere apporte, souvent à titre gratuit, des améliorations sur le terrain, même après expiration de la période de garantie. Si l'équipement est soumis à

un usage abusif ou s'il est modifié en vue d'améliorer ses performances au-delà des caractéristiques d'usine, la garantie sera annulée et les améliorations pourraient être refusées.

S'il s'agit d'un produit d'occasion, il est de votre intérêt de contacter le concessionnaire John Deere le plus proche et de lui communiquer le numéro de série du tracteur. John Deere sera ainsi en mesure d'informer le client en cas de problèmes ou d'améliorations de produit.

DX,IFC,PRE-28-24SEP25

## John Deere au service du client



TS201—UN—15APR13

John Deere accorde une grande importance à la satisfaction du client.

Nos concessionnaires s'efforcent de fournir au client le service et les pièces dont il a besoin d'une manière prompte et efficace:

- Entretien et pièces détachées pour la maintenance de l'équipement.
- Techniciens qualifiés et outils de diagnostic et de remise en état nécessaires à l'entretien de l'équipement.
- **Les pièces de rechange John Deere, les services de remise en état et les informations pour l'entretien ou la remise en état sont disponibles. Pour plus d'informations, consulter [deere.com](http://deere.com) ou [deere.ca](http://deere.ca).**

DX,IFC,JDS-28-30SEP25

## Marques commerciales

| Marques commerciales |                                       |
|----------------------|---------------------------------------|
| AutoTrac™            | Marque commerciale de Deere & Company |
| CommandCenter™       | Marque commerciale de Deere & Company |
| FurrowVision™        | Marque commerciale de Deere & Company |
| GreenStar™           | Marque commerciale de Deere & Company |
| iGrade™              | Marque commerciale de Deere & Company |
| Gris                 | Marque commerciale d'Apple            |

## Introduction

|                  |                                       |
|------------------|---------------------------------------|
| iTEC™            | Marque commerciale de Deere & Company |
| JDLINK™          | Marque commerciale de Deere & Company |
| John Deere       | Marque commerciale de Deere & Company |
| RowSense™        | Marque commerciale de Deere & Company |
| SeedStar™        | Marque commerciale de Deere & Company |
| Service ADVISOR™ | Marque commerciale de Deere & Company |
| StarFire™        | Marque commerciale de Deere & Company |
| Voyager®         | Marque commerciale d'ASA Electronics  |

ch177nn,1658757772656-28-23MAY25

## Utilisation et conditions d'exposition de la console

**IMPORTANT: Ne pas laver sous pression ou immerger les consoles John Deere G5e.**

Les consoles John Deere G5e et CommandCenter et les connecteurs associés, lorsqu'ils sont connectés ou branchés, sont résistants à l'eau et à la poussière (indice de protection IP65) et peuvent donc supporter les conditions typiques propres aux applications agricoles. La console peut être utilisée dans une cabine ouverte ou fermée. Les conditions extrêmes doivent être évitées, le lavage sous pression ou l'immersion de la console. Déposer la console de la machine lorsqu'elle n'est pas utilisée afin d'éviter toute exposition prolongée aux éléments.

ch177nn,1676275764495-28-04MAR25

S'assurer que la console est mise à jour avec la dernière version du logiciel. Les mises à jour logicielles peuvent être téléchargées à l'adresse suivante:

<https://my.deere.com/software-downloads/software-manager/>

CZ76372,000071E-28-17JUN14

## Librairie des informations techniques John Deere

Il est possible que les fonctionnalités du produit ne soient pas entièrement présentées dans ce document, certaines modifications ayant pu être apportées après la date d'impression. Lire le dernier livret d'entretien avant utilisation. Pour obtenir une copie, consulter le concessionnaire ou visiter [techpubs.deere.com](http://techpubs.deere.com).

CZ76372,000071F-28-04AUG25

## Livret d'entretien à l'écran

Le livret d'entretien de la console G5 est disponible sur la console dans l'application Centre d'aide. Se reporter à l'aide sur écran dans la section Présentation de la console.

AL70325,000063C-28-04MAR25

## Téléchargement des mises à jour logicielles

# Table des matières

Page

Page

## Sécurité

|                                                                                      |       |
|--------------------------------------------------------------------------------------|-------|
| Identification des consignes de sécurité .....                                       | 02A-1 |
| Comprendre les termes de mise en garde .....                                         | 02A-1 |
| Respect des consignes de sécurité .....                                              | 02A-1 |
| Entretien en toute sécurité .....                                                    | 02A-2 |
| Utilisation correcte du marchepied et des<br>mains courantes .....                   | 02A-2 |
| Manipulation des composants électroniques<br>et des supports en toute sécurité ..... | 02A-2 |
| Utilisation correcte de l'affichage<br>électronique .....                            | 02A-3 |
| Danger des unités de récolte .....                                                   | 02A-3 |
| Utilisation du tracteur en sécurité .....                                            | 02A-3 |
| Sécurité de l'utilisation des systèmes de<br>guidage .....                           | 02A-4 |
| Utilisation correcte de la ceinture de sécurité ...                                  | 02A-5 |
| Sécurité de l'utilisation des systèmes<br>d'automatisation d'équipement .....        | 02A-6 |
| Attention aux liquides sous haute pression .....                                     | 02A-6 |
| Lecture des livrets d'entretien concernant les<br>contrôleurs ISOBUS .....           | 02A-6 |
| Prévention des blessures causées par le<br>recul de la machine .....                 | 02A-7 |
| Pour éviter chocs électriques et incendies .....                                     | 02A-7 |
| Précautions contre les lignes électriques .....                                      | 02A-7 |
| Distance correcte pendant le fonctionnement<br>autonome .....                        | 02A-7 |
| Présence dans la machine pendant le<br>fonctionnement autonome .....                 | 02A-8 |
| Déchets d'équipements électriques et<br>électroniques .....                          | 02A-8 |

## Autocollants de sécurité

|                                                                       |       |
|-----------------------------------------------------------------------|-------|
| Sécurité autonome .....                                               | 02B-1 |
| Avertissement de sécurité — AutoTrac<br>détecté .....                 | 02B-1 |
| Avertissement de sécurité — Bordure<br>impraticable .....             | 02B-1 |
| Avertissement de sécurité — Contrôleur<br>ISOBUS .....                | 02B-1 |
| Avertissement de sécurité —<br>Fonctionnement incorrect Aux ISO ..... | 02B-2 |
| Avertissement de sécurité—Configuration<br>Aux ISO .....              | 02B-2 |
| Avertissement de sécurité — Assistant ISO<br>Aux .....                | 02B-2 |
| Avertissement de sécurité — Redémarrage<br>du système .....           | 02B-2 |
| Avertissement de sécurité—Installation du<br>logiciel .....           | 02B-3 |

## Autocollants de sécurité sans texte

|                                                             |       |
|-------------------------------------------------------------|-------|
| Emplacement des autocollants de sécurité .....              | 02C-1 |
| Comprendre les autocollants de sécurité<br>sans texte ..... | 02C-1 |
| Lecture du livret d'entretien .....                         | 02C-1 |

## Divulgations

|                                                                                                                    |       |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------|
| Noms de modèle et d'étiquette .....                                                                                | 03-1  |
| Identification du code de date .....                                                                               | 03-1  |
| Avis de la Federal Communications<br>Commission (Commission fédérale<br>américaine des communications) (FCC) ..... | 03-1  |
| Déclaration de conformité pour l'Union<br>européenne .....                                                         | 03-3  |
| Déclaration de conformité pour l'Union<br>européenne .....                                                         | 03-4  |
| Déclaration de conformité pour l'Union<br>européenne .....                                                         | 03-5  |
| Déclaration de conformité Royaume-Uni .....                                                                        | 03-6  |
| Déclaration de conformité R.U. ....                                                                                | 03-7  |
| Déclaration de conformité R.U. ....                                                                                | 03-8  |
| Union économique eurasiatique – UEE .....                                                                          | 03-9  |
| Union économique eurasiatique – UEE .....                                                                          | 03-12 |
| Union économique eurasiatique – UEE .....                                                                          | 03-15 |

## Fonctionnement - Présentation de la console

|                                          |       |
|------------------------------------------|-------|
| CommandCenter G5 .....                   | 04A-1 |
| Structure de la page d'exécution .....   | 04A-2 |
| Menu .....                               | 04A-2 |
| Fonction d'aide à l'écran .....          | 04A-2 |
| Centre d'état .....                      | 04A-3 |
| Touches programmables de raccourci ..... | 04A-3 |
| Licences de console .....                | 04A-3 |

## Fonctionnement—Configuration de la console

|                                     |        |
|-------------------------------------|--------|
| Paramètres d'affichage .....        | 04B-1  |
| Gestionnaire de configuration ..... | 04B-5  |
| Utilisateurs et accès .....         | 04B-8  |
| Réglages sans fil .....             | 04B-10 |
| Paramètres de port COM .....        | 04B-11 |
| Console GreenStar d'origine .....   | 04B-12 |
| Moniteur de machine .....           | 04B-12 |

## Fonctionnement—Configuration du travail et de terrain

|                                 |       |
|---------------------------------|-------|
| Gestionnaire d'équipement ..... | 04C-1 |
| Sélection du champ .....        | 04C-4 |
| Configuration du champ .....    | 04C-5 |
| Parcelles et limites .....      | 04C-6 |

Suite, voir page suivante

*Livret original. Toutes les informations, illustrations et caractéristiques  
contenues dans la présente publication sont à jour au moment de la  
publication, le constructeur se réservant le droit d'apporter sans notification  
toute modification jugée appropriée.*

COPYRIGHT © 2026  
DEERE & COMPANY  
Moline, Illinois  
All rights reserved.

|                                                    | Page   |                                                  | Page   |
|----------------------------------------------------|--------|--------------------------------------------------|--------|
| Cartographie .....                                 | 04C-14 | AutoTrac Guidage des équipements (passif) ...    | 04H-21 |
| Jalons .....                                       | 04C-16 | AutoTrac RowSense .....                          | 04H-22 |
| Jalons d'entrée .....                              | 04C-17 | Désactivation d'AutoTrac quand non utilisé ..... | 04H-24 |
| Configuration du travail .....                     | 04C-17 | Désenclenchement et désactivation du             |        |
| Totaux de travail .....                            | 04C-18 | système .....                                    | 04H-24 |
| Moniteur de travail .....                          | 04C-19 | Paramètres de guidage .....                      | 04H-25 |
| Enregistrement du travail .....                    | 04C-20 | Signaux sonores guidage .....                    | 04H-25 |
| Partage .....                                      | 04C-20 | Enregistrement d'un passage rectiligne ou        |        |
| Vidéo .....                                        | 04C-21 | contournement des obstacles .....                | 04H-25 |
| Configuration des commandes .....                  | 04C-23 | Enregistrement d'un passage rectiligne dans      |        |
| Gestionnaire de réglages .....                     | 04C-23 | un contour adaptatif .....                       | 04H-26 |
| Principe de fonctionnement du ralenti de           |        |                                                  |        |
| machine .....                                      | 04C-23 |                                                  |        |
| Commande de jalonnage .....                        | 04C-24 |                                                  |        |
| <b>Fonctionnement—Gestionnaire de fichiers</b>     |        | <b>Fonctionnement—Automatisation de demi-</b>    |        |
| Gestionnaire de fichiers .....                     | 04D-1  | <b>tour AutoTrac</b>                             |        |
| Clé USB .....                                      | 04D-5  | Automatisation de demi-tour AutoTrac .....       | 04I-1  |
| Effectuer des captures d'écran .....               | 04D-6  | Automatisation de demi-tour AutoTrac de          |        |
|                                                    |        | tracteur .....                                   | 04I-2  |
|                                                    |        | Automatisation de demi-tour AutoTrac de          |        |
|                                                    |        | moissonneuse-batteuse .....                      | 04I-5  |
|                                                    |        | Automatisation de demi-tour AutoTrac du          |        |
|                                                    |        | pulvérisateur .....                              | 04I-6  |
| <b>Fonctionnement—Gestionnaire de logiciel</b>     |        | <b>Fonctionnement—John Deere Machine Sync</b>    |        |
| Gestionnaire de logiciel .....                     | 04E-1  | John Deere Machine Sync .....                    | 04J-1  |
| Mise à jour de la console et du logiciel du        |        | Compatibilité avec John Deere Machine            |        |
| contrôleur .....                                   | 04E-2  | Sync .....                                       | 04J-3  |
| Activations des matériels et logiciels non         |        | Commandes de John Deere Machine Sync .....       | 04J-4  |
| affichés sur console pris en charge .....          | 04E-4  | Utilisation de John Deere Machine Sync —         |        |
|                                                    |        | Véhicule de tête .....                           | 04J-6  |
| <b>Fonctionnement—Terminal virtuel ISOBUS</b>      |        | Utilisation de John Deere Machine Sync —         |        |
| Terminal virtuel ISOBUS .....                      | 04F-1  | Véhicule suiveur .....                           | 04J-7  |
|                                                    |        | Piste d'engagement .....                         | 04J-8  |
| <b>Fonctionnement—Récepteur StarFire</b>           |        | <b>Fonctionnement—Commande de</b>                |        |
| Récepteur GPS StarFire .....                       | 04G-1  | <b>chevauchement</b>                             |        |
| Mises à jour logicielles à distance StarFire ..... | 04G-1  | Commande de chevauchement .....                  | 04K-1  |
|                                                    |        | Commande manuelle de chevauchement .....         | 04K-1  |
| <b>Fonctionnement—Guidage AutoTrac</b>             |        | <b>Fonctionnement—Contrôle de section</b>        |        |
| AutoTrac .....                                     | 04H-1  | Contrôle de section .....                        | 04L-1  |
| Sécurité de l'utilisation des systèmes de          |        | Module d'état de sections .....                  | 04L-3  |
| guidage .....                                      | 04H-2  | Paramètres de chevauchement .....                | 04L-4  |
| Méthodes de guidage AutoTrac .....                 | 04H-2  |                                                  |        |
| AutoPath .....                                     | 04H-8  | <b>Fonctionnement—Autonomie</b>                  |        |
| Décalage .....                                     | 04H-11 | Vue d'ensemble de l'application Autonomie .....  | 04M-1  |
| Notification de modification de la largeur de      |        |                                                  |        |
| travail .....                                      | 04H-13 | <b>Fonctionnement—Accès distant à la</b>         |        |
| Voies de jalonnage .....                           | 04H-13 | <b>console</b>                                   |        |
| Signal partagé .....                               | 04H-13 | Accès distant à la console .....                 | 04N-1  |
| Touche de route et retour automatique .....        | 04H-13 | Étapes pour lancer l'accès distant à la          |        |
| Espacement des passages .....                      | 04H-13 | console pour la commande de la console           |        |
| Passage défini .....                               | 04H-13 | à distance .....                                 | 04N-1  |
| Permutation de passage .....                       | 04H-14 |                                                  |        |
| Sélection du passage de guidage .....              | 04H-14 | <b>Réglage et optimisation—Guidage AutoTrac</b>  |        |
| Réglages de lightbar .....                         | 04H-14 | Réglages de passage circulaire .....             | 05A-1  |
| Détails de carte AutoPath .....                    | 04H-15 | Optimisation de la direction .....               | 05A-1  |
| Graphique circulaire d'état d'AutoTrac .....       | 04H-15 | Réglages des contours .....                      | 05A-4  |
| Définition du passage de guidage .....             | 04H-16 |                                                  |        |
| Activation d'AutoTrac .....                        | 04H-16 | <b>Réglage et optimisation—Contrôle de</b>       |        |
| Enclenchement d'AutoTrac .....                     | 04H-16 | <b>section</b>                                   |        |
| Touche de retour automatique .....                 | 04H-17 | Réglages avancés .....                           | 05B-1  |
| Réenclencher AutoTrac sur le passage               |        | Réglage des performances .....                   | 05B-1  |
| suivant .....                                      | 04H-17 |                                                  |        |
| Vitesses minimale et maximale .....                | 04H-18 |                                                  |        |
| Prévision 1/2 tour .....                           | 04H-19 |                                                  |        |
| Contournement des obstacles .....                  | 04H-20 |                                                  |        |
| Messages AutoTrac désenclenché .....               | 04H-21 |                                                  |        |

Page

**Pannes et remèdes—Console**

|                               |       |
|-------------------------------|-------|
| Centre de diagnostic .....    | 06A-1 |
| Restauration du système ..... | 06A-6 |

**Pannes et remèdes—AutoTrac**

|                                      |       |
|--------------------------------------|-------|
| Messages AutoTrac désenclenché ..... | 06B-1 |
| Pannes et remèdes .....              | 06B-1 |

**Pannes et remèdes—Automatisation de  
demi-tour AutoTrac**

|                                               |       |
|-----------------------------------------------|-------|
| Dépannage avec guidage d'équipement actif ... | 06C-1 |
|-----------------------------------------------|-------|

**Entretien—Calibrages**

|                               |       |
|-------------------------------|-------|
| Entretien et calibrages ..... | 07A-1 |
| Contrôles d'entretien .....   | 07A-1 |
| Intervalles d'entretien ..... | 07A-1 |
| Calibrages .....              | 07A-1 |

**Entretien—Service**

|                                            |       |
|--------------------------------------------|-------|
| Nettoyage de l'écran .....                 | 07B-1 |
| Réinitialisation des données d'usine ..... | 07B-1 |

# Sécurité

## Identification des consignes de sécurité



T81389—UN—28JUN13

Ceci est un symbole de mise en garde. Il apparaît sur la machine ou dans le présent livret pour prévenir d'un risque de blessure.

Prendre toutes les précautions recommandées et suivre les consignes de sécurité.

DX,ALERT-28-29SEP98

## Respect des consignes de sécurité



TS201—UN—15APR13

Lire attentivement tous les messages de sécurité de ce livret et les autocollants de sécurité apposés sur la machine. Veiller à ce que les autocollants de sécurité soient lisibles. Remplacer les autocollants de sécurité manquants ou endommagés. S'assurer que les autocollants adéquats sont apposés sur les nouveaux équipements et les pièces de rechange. Des autocollants de sécurité de rechange sont disponibles auprès du concessionnaire John Deere.

Il peut exister des informations de sécurité supplémentaires non reproduites dans ce livret d'entretien sur les pièces et les composants provenant de fournisseurs.

Se familiariser avec l'utilisation de la machine et de ses commandes. Ne jamais laisser une personne non instruite utiliser la machine.

Maintenir la machine en permanence en bon état de fonctionnement. Toute modification illicite risque d'en affecter le fonctionnement et/ou la sécurité et d'en réduire la durée de vie.

Prendre contact avec le concessionnaire John Deere en cas de difficultés à comprendre certaines parties de cette publication et pour obtenir une assistance.

DX,READ-28-01AUG22

## Comprendre les termes de mise en garde



TS187—28—03JUN19

Le symbole de mise en garde est accompagné d'un terme, tel que DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION. Le terme DANGER repère les dangers les plus graves.

Les autocollants avec DANGER ou AVERTISSEMENT signalent des dangers spécifiques. Les autocollants avec ATTENTION se réfèrent à des précautions d'ordre général. Dans la présente publication, le terme ATTENTION accompagne les messages de sécurité.

DX,SIGNAL-28-03MAR93

## Entretien en toute sécurité



TS218—UN—23AUG88

Avant de passer au travail, veiller à bien comprendre les instructions d'entretien. Tenir la zone de travail sèche et propre.

Ne jamais effectuer d'opérations de lubrification, d'entretien ou de réglage lorsque la machine est en mouvement. Garder les mains, les pieds et les vêtements à l'écart des pièces en mouvement. Débrancher toute source d'alimentation et actionner les commandes pour relâcher la pression. Abaisser l'équipement au sol. Arrêter le moteur et sécuriser la machine. Suivant équipement, retirer la clé, débrancher la batterie et laisser la machine refroidir.

Placer des supports stables sous les éléments de la machine devant être relevés pour les opérations d'entretien.

Veiller à ce que toutes les pièces soient en bon état et installées correctement. Effectuer les réparations immédiatement. Remplacer les pièces usées ou détériorées. Éliminer toute accumulation de graisse, d'huile ou de débris.

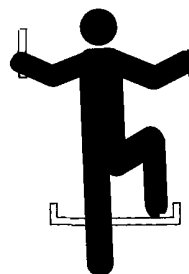
Sur les équipements automoteurs, débrancher le câble de mise à la masse (-) de la batterie avant d'intervenir sur les installations électriques ou d'effectuer des travaux de soudage sur la machine.

Sur les équipements tractés, débrancher les faisceaux du tracteur avant d'intervenir sur les composants du circuit électrique ou d'effectuer le soudage de la machine.

Toute chute pendant le nettoyage ou le travail en hauteur peut provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à l'emplacement voulu. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds robustes et sûrs.

DX,SERV-28-20JAN26

## Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes



T133468—UN—15APR13

Pour éviter les chutes, monter et descendre face à la machine en utilisant le marchepied. Veiller à toujours maintenir le contact en trois points, avec le marchepied, les poignées et les mains courantes.

Redoubler de prudence lorsque les surfaces sont rendues glissantes par de la boue, de la neige ou de l'humidité. Veiller à ce que les marches soient toujours propres, sans traces de graisse ou d'huile. Ne jamais descendre de la machine en sautant. Ne jamais monter sur une machine ni en descendre lorsqu'elle est en mouvement.

DX,WW,MOUNT-28-12OCT11

## Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité



TS249—UN—23AUG88

Les chutes survenant lors de la pose ou de la dépose des composants électroniques montés sur l'équipement peuvent provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à chaque emplacement de montage. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds

robustes et sûrs. Ne pas poser ou déposer les composants par temps humide ou en cas de gel.

Pour installer une station de base RTK ou en faire l'entretien sur une tour ou toute autre structure élevée, faire appel à un grimpeur certifié.

Si l'on procède à l'installation ou à l'entretien d'un mât de récepteur de positionnement global utilisé sur un équipement, utiliser des techniques de levage appropriées et porter un équipement de protection adapté. Le mât est lourd et peut être difficile à manipuler. Deux personnes sont nécessaires si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme de service.

DX,WW,RECEIVER-28-24AUG10

### Utilisation correcte de l'affichage électronique

Les affichages électroniques sont des dispositifs secondaires permettant à l'utilisateur d'effectuer le travail dans les champs, d'améliorer son confort et de se divertir. Les affichages offrent une gamme étendue de fonctionnalités; ils sont utilisés dans de nombreuses applications de système de machine et peuvent être utilisés avec d'autres dispositifs secondaires tels que les appareils électroniques portatifs.

Un dispositif secondaire est un appareil qui n'est pas requis pour l'utilisation principale de la machine. L'utilisateur est toujours responsable de la sécurité de l'utilisation et du contrôle de la machine.

Pour éviter toute blessure lors de l'utilisation de la machine:

- Positionner l'affichage comme indiqué dans la notice de montage. S'assurer que l'appareil est bien fixé, qu'il n'obstrue pas la vue du conducteur et qu'il n'interfère pas avec les commandes de la machine.
- Ne pas se laisser distraire par la console. Rester vigilant. Faire attention à la machine et à la zone environnante.
- Ne pas modifier les réglages ni accéder aux fonctions nécessitant une utilisation prolongée des commandes de la console pendant que la machine se déplace. Arrêter la machine dans un endroit sûr et la mettre en position de stationnement avant d'entreprendre de telles opérations.
- Veiller à ce que le volume sonore ne couvre pas le bruit de la circulation et des véhicules d'urgence.

Pour garantir la sécurité de l'utilisation, certaines fonctions des consoles peuvent être désactivées, à moins que le mouvement de la machine soit limité ou qu'elle se trouve en position de stationnement. Le contournement de ce dispositif de sécurité peut enfreindre les lois applicables et entraîner des détériorations ou des blessures graves, voire mortelles.

Utiliser la fonctionnalité disponible de la console seulement quand les conditions permettent de le faire en toute sécurité et conformément aux instructions fournies. Lors de toute utilisation d'un dispositif secondaire, toujours se conformer à la réglementation locale en vigueur pour circuler en toute sécurité sur la voie publique.

DX,ELEC,DISPLAY-28-13JAN15

### Danger des unités de récolte



ES 118 704

ES118704—UN—21MAR95

Du fait de leur fonction, la barre de coupe, la vis d'alimentation, le rabatteur et les rouleaux d'alimentation ne peuvent être recouverts complètement de protections. Se tenir éloigné de ces éléments mobiles durant le fonctionnement. Toujours désengager l'embrayage principal, arrêter le moteur et retirer la clé avant de procéder à l'entretien ou le débouillage de la machine.

FX,CUT-28-21DEC90

### Utilisation du tracteur en sécurité

Pour éviter les accidents, prendre les précautions suivantes:

- N'utiliser le tracteur que pour effectuer des opérations pour lesquelles il a été conçu, telles que pousser, tirer, remorquer, actionner et porter un grand nombre d'équipements interchangeables, destinés aux travaux agricoles.
- Les utilisateurs doivent être mentalement et physiquement aptes à accéder à la plate-forme de conduite et/ou aux commandes, et à faire fonctionner la machine correctement et en toute sécurité.
- Ne jamais faire fonctionner la machine en cas de distraction, de fatigue ou de perturbation. Le fonctionnement correct de la machine exige une vigilance permanente de la part de l'utilisateur.
- Ce tracteur n'est pas destiné à un usage récréatif.
- Lire le présent livret d'entretien avant d'utiliser le tracteur et suivre les instructions de sécurité et d'utilisation figurant dans le livret ainsi que sur le tracteur.

- Suivre les instructions du livret d'entretien concernant l'utilisation et le lestage des équipements et accessoires (chargeur frontal, par exemple).
- Suivre les instructions figurant dans le livret d'entretien de toute machine accrochée ou tractée ou de la remorque. N'avoir recours à une combinaison tracteur/machine ou tracteur/remorque que si toutes les instructions ont bien été suivies.
- S'assurer que personne ne se trouve à proximité de la machine, de l'équipement accroché et de la zone de travail avant de démarrer le moteur ou d'utiliser la machine.
- Rester à l'écart de la tringlerie de l'attelage trois points et du dispositif d'attelage hydraulique (suivant équipement) lors de leur manipulation.
- Garder les mains, les pieds et les vêtements à l'écart des pièces en mouvement.

### Recommandations pour la conduite

- Ne jamais monter sur le tracteur ni en descendre lorsqu'il est en marche.
- Effectuer toutes les formations requises avant d'utiliser le véhicule.
- Ne pas laisser monter des enfants ni des personnes dont la présence n'est pas indispensable sur le tracteur ou tout autre équipement.
- Ne jamais prendre place à bord d'un tracteur si le fauteuil n'est pas homologué par John Deere et n'est pas équipé d'une ceinture de sécurité.
- Maintenir tous les dispositifs de protection en place.
- Utiliser des signaux visuels et auditifs appropriés lors de la conduite sur la voie publique.
- Passer sur le bas-côté de la route avant de s'arrêter.
- Ralentir dans les virages, avant d'actionner séparément les pédales de frein ou à l'approche d'obstacles, sur un terrain accidenté ou sur une pente raide.
- La stabilité diminue lorsque des équipements accrochés sont relevés.
- Accoupler les pédales de frein lors de la circulation sur la voie publique.
- Actionner les pédales de frein par intermittence pour s'arrêter sur les surfaces glissantes.
- Nettoyer régulièrement les ailes et bavettes garde-boue, suivant équipement. Éliminer toute saleté avant de circuler sur la voie publique.

### Fauteuil du conducteur chauffé et ventilé

- Une surchauffe du fauteuil peut provoquer des brûlures ou une détérioration du fauteuil. Pour réduire le risque de brûlures, être prudent en cas d'utilisation du chauffage du fauteuil pendant une période prolongée, en particulier si le conducteur n'est pas sensible aux changements de température ou aux douleurs sur la peau. Ne pas placer sur le fauteuil des objets tels qu'une couverture, un

coussin, une housse ou autre, susceptibles de provoquer une surchauffe du fauteuil.

### Remorquage de charges

- Redoubler de prudence pour le remorquage ou l'immobilisation de charges lourdes. La distance de freinage augmente avec la vitesse et le poids de la charge tractée, ainsi qu'en pente. Il est possible de perdre le contrôle de la remorque ou de l'équipement (avec ou sans freins propres) si la charge tractée est trop lourde ou si la vitesse est trop élevée.
- Tenir compte du poids total du véhicule tracteur et de la charge tractée.
- Atteler les charges tractées uniquement à des dispositifs d'accouplement homologués pour éviter le basculement en arrière.

### Stationnement et arrêt du tracteur

- Avant de quitter le tracteur, désenclencher les distributeurs auxiliaires et la prise de force, arrêter le moteur, abaisser les équipements/accessoires au sol, mettre les dispositifs de commande des équipements/accessoires en position neutre et enclencher le mécanisme de stationnement comprenant le verrouillage et le frein de stationnement. En outre, si le tracteur doit rester sans surveillance, retirer la clé (suivant équipement) et le mettre en sécurité.
- L'arrêt du moteur avec la transmission en prise N'EMPÊCHE PAS le déplacement du tracteur.
- Rester à l'écart de la prise de force ou de l'équipement en service.
- Attendre l'arrêt complet de toutes les pièces en mouvement avant de procéder à l'entretien.

### Accidents les plus fréquents

Des négligences ou une utilisation incorrecte du tracteur peuvent entraîner des accidents. Garder à l'esprit les dangers de l'utilisation du tracteur.

Les accidents les plus fréquents liés aux tracteurs sont:

- Retournement du tracteur
- Collisions avec d'autres véhicules à moteur
- Procédures de démarrage incorrectes
- Happement par des arbres de prise de force
- Chute à partir du tracteur
- Écrasement et pincement lors de l'attelage

DX,WW,TRACTOR-28-25NOV25

### Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

Ne pas utiliser les systèmes de guidage sur la voie publique. Toujours désactiver les systèmes de guidage avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas tenter

d'enclencher un système de guidage lors du déplacement sur route.

Les systèmes de guidage sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'utilisateur est toujours responsable du cheminement et du fonctionnement en toute sécurité de la machine. Les systèmes de guidage ne détectent pas ou n'empêchent pas automatiquement les collisions avec les obstacles, les machines ou d'autres véhicules.

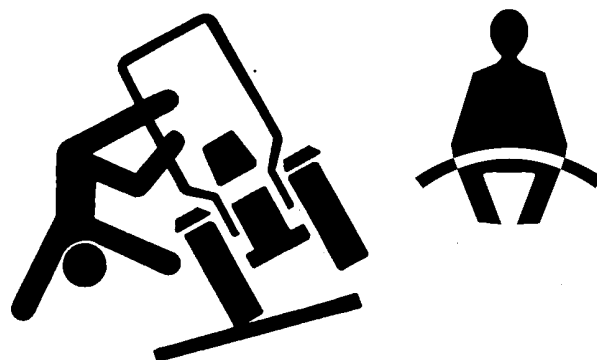
Les systèmes de guidage incluent toute application qui automatise la direction de la machine. Cela comprend, mais ne se limite pas à, AutoTrac, iTEC, l'automatisation de demi-tour AutoTrac, le guidage d'équipement AutoTrac (passif), AutoTrac Universal, contrôleur AutoTrac, AutoTrac RowSense et John Deere Machine Sync.

Pour éviter tout risque de blessure pour l'utilisateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Ne jamais monter à bord ni descendre d'une machine en marche.
- S'assurer que la machine, l'équipement et le système de guidage sont configurés correctement.
  - En cas d'utilisation d'iTEC, de l'automatisation de demi-tour AutoTrac ou du guidage d'équipement AutoTrac (passif), vérifier que des bordures précises ont été définies.
  - Si l'on utilise Machine Sync, vérifier que le point d'attache du véhicule suiveur est calibré avec assez d'espace entre les machines.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle du volant quand cela est nécessaire pour éviter les dangers dans les champs, les personnes se trouvant à proximité, l'équipement ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.
- Tenir compte des conditions de terrain, de la visibilité et de la configuration de la machine pour sélectionner la vitesse de la machine.

ch177nn,1660716404585-28-23MAY24

## Utilisation correcte de la ceinture de sécurité



TS1729—UN—24MAY13

Éviter les risques d'écrasement ou d'accident mortel en cas de retournement.

Cette machine est équipée d'un arceau/cadre de sécurité. METTRE la ceinture de sécurité lors de l'utilisation de la machine avec un arceau/cadre de sécurité.

- Maintenir la boucle de la ceinture de sécurité et tirer la ceinture par-dessus le corps.
- Insérer le loquet dans l'attache. Un clic doit retentir.
- Tirer sur le loquet de la ceinture loquet pour vérifier qu'il est bien verrouillé.
- Ajuster la ceinture de sécurité sur les hanches.

Remplacer la ceinture de sécurité complète si la boulonnerie de fixation, la boucle, la ceinture ou l'enrouleur présentent des détériorations.

Contrôler la ceinture de sécurité et la boulonnerie de fixation au moins une fois par an. Déceler les signes de boulonnerie desserrée ou de ceinture abîmée: déchirures, effilochages, usure extrême ou inhabituelle, décoloration ou parties usées par frottement. Remplacer uniquement par des pièces de rechange conformes aux valeurs prescrites pour la machine.

DX,ROPS1-28-22AUG13

## Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation d'équipement



PC13793—UN—25MAY11

Ne pas utiliser les systèmes d'automatisation d'outil sur la voie publique. Toujours désactiver les systèmes d'automatisation d'outil avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas essayer d'activer un système d'automatisation d'outil pendant le déplacement sur route.

Les systèmes d'automatisation d'outil sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. Le conducteur est toujours responsable du trajet emprunté par la machine.

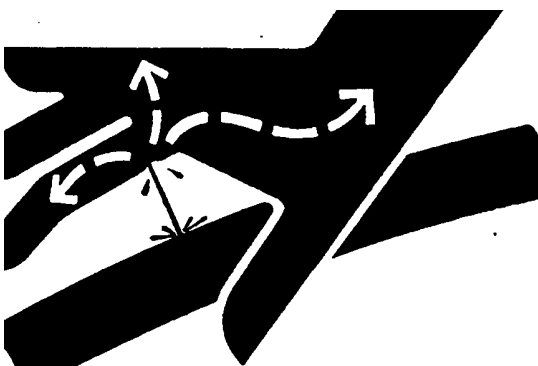
Les systèmes d'automatisation d'outil incluent toutes les applications destinées à automatiser les mouvements de l'outil. Cela comprend, sans s'y limiter, iGrade et le guidage d'équipement actif.

Pour éviter tout risque de blessure pour l'utilisateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Vérifier que la machine, l'outil et les systèmes d'automatisation sont configurés correctement.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle de la machine en cas de nécessité pour éviter les dangers dans les parcelles ainsi que les collisions avec les personnes se trouvant à proximité, le matériel ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.

ch177nn,1660716425482-28-17AUG22

## Attention aux liquides sous haute pression



X9811—UN—23AUG88

Vérifier régulièrement—au moins une fois par an—que les flexibles hydrauliques sont exempts de fuites, de vrillage, de coupures, de fissures, d'abrasion, de corrosion, de bulles, de tresses de fils exposées ou de tout autre signe d'usure ou de détérioration.

Remplacer immédiatement les ensembles de flexibles usés ou endommagés par des pièces de rechange approuvées par John Deere.

Du liquide s'échappant sous pression peut pénétrer sous la peau et causer des blessures graves.

Pour prévenir tout accident, éliminer la pression avant de débrancher des conduites hydrauliques ou autres garnitures. Avant de rétablir la pression, s'assurer que tous les raccords sont serrés.

Rechercher les fuites à l'aide d'un morceau de carton. Se protéger les mains et le corps des liquides sous haute pression.

En cas d'injection cutanée accidentelle, demander immédiatement un traitement chirurgical.

DX,FLUID-28-05NOV25

## Lecture des livrets d'entretien concernant les contrôleurs ISOBUS

En plus des applications GreenStar, cette console peut être utilisée comme dispositif d'affichage pour tout contrôleur ISOBUS conforme à la norme ISO 11783. Cela inclut la capacité à commander des équipements ISOBUS. Lorsque l'affichage est utilisé de cette façon, les informations et les fonctions de commande affichées sont fournies par le contrôleur ISOBUS et relèvent de la responsabilité du fabricant du contrôleur ISOBUS. Certaines de ces fonctions peuvent mettre en danger le conducteur ou les personnes se tenant aux alentours. Avant l'utilisation, lire le livret d'entretien fourni par le fabricant du contrôleur ISOBUS et respecter toutes les consignes de sécurité contenues dans le livret et sur le contrôleur ISOBUS.

**NOTE:** ISOBUS correspond à la norme ISO 11783

ch177nn,1660716458058-28-17AUG22

## Prévention des blessures causées par le recul de la machine



PC10857XW—UN—15APR13

Avant de mettre la machine en mouvement, vérifier que personne ne se trouve sur son passage. Se retourner pour obtenir une visibilité optimale. Si le champ visuel est obstrué ou si la marge de manoeuvre est étroite, se faire aider par un signaleur.

Ne pas se fier à la caméra pour déterminer la présence de personnes ou d'obstacles derrière la machine. Son fonctionnement peut en effet être limité par de nombreux facteurs, tels que les méthodes d'entretien, les conditions climatiques et la plage de fonctionnement.

DX,AVOID,BACKOVER,ACCIDENTS-28-30AUG10

## Pour éviter chocs électriques et incendies



PC12631—UN—04JUN10

L'équipement alimenté par la batterie ou les autres sources de courant électrique produisent un choc électrique, des étincelles ou des arcs si un court-circuit se produit. Les courts-circuits électriques peuvent atteindre des températures suffisamment élevées pour brûler les personnes, ou mettre feu ou faire fondre des matières ordinaires.

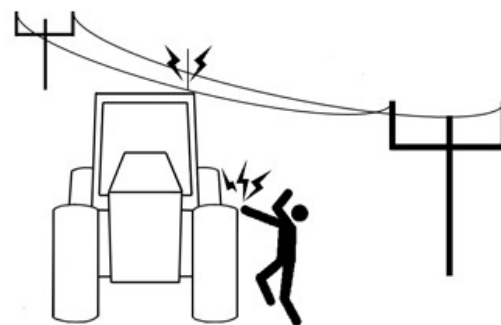
Pour éviter les blessures causées par un choc électrique, les brûlures ou les risques d'incendie, toujours débrancher l'alimentation de batterie ou toute autre source de courant électrique de l'équipement avant de poser ou d'effectuer l'entretien de:

- Débrancher la cosse de masse (borne négative [-]) de la batterie.
- Détacher et déposer la batterie.
- Couper l'alimentation de la batterie principale ou l'autre source de courant électrique.
- Débrancher la source d'alimentation électrique de l'équipement.

Comprendre et respecter tous les codes et règlements locaux lors de l'installation d'un équipement électrique.

HC94949,0000487-28-27JAN14

## Précautions contre les lignes électriques



PC13658—UN—08NOV11

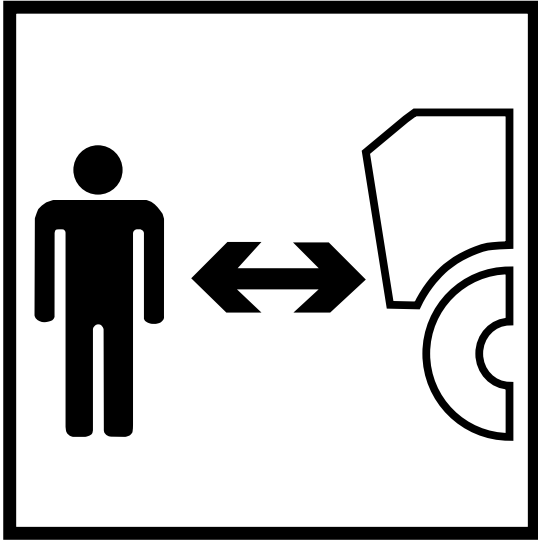
L'antenne de la machine peut être suffisamment haute pour entrer en contact avec des câbles électriques à faible hauteur. Éviter les blessures graves causées par un choc électrique:

- rester à l'écart des câbles électriques à faible hauteur pendant l'utilisation ou le transport de la machine.

HC94949,0000488-28-24JAN14

## Distance correcte pendant le fonctionnement autonome

Pour initier l'autonomie, l'utilisateur à distance doit se trouver à moins de 450 mètres (1500 ft) de la machine et de l'équipement. Personne ne doit se trouver dans la cabine lorsque l'autonomie est approuvée à distance. Les utilisateurs et les personnes se trouvant à proximité doivent être à 16 m (50 ft) ou plus de la machine et de l'équipement avant d'approuver les opérations autonomes. Une fois que la machine et l'équipement fonctionnent de manière autonome, les utilisateurs et les personnes se trouvant à proximité doivent toujours rester à 16 m (50 ft) ou plus. Les utilisateurs et les personnes se trouvant à proximité ne doivent jamais se trouver sur le passage de la machine et de l'équipement.



APY76278—UN—04AUG22  
bvvmsit,1656505908907-28-24FEB25

### Présence dans la machine pendant le fonctionnement autonome

Si l'utilisateur choisit le mode Rester dans la cabine, il doit obligatoirement rester assis sur le fauteuil. Il ne doit ni quitter le fauteuil ou ni tenter de quitter la cabine de la plate-forme de conduite lorsque la machine est en mouvement. La machine peut s'arrêter brusquement à tout moment. Veiller à porter la ceinture de sécurité en permanence lorsque la machine est en mouvement pour éviter toute blessure.

Le système surveille le contacteur du fauteuil et applique le mode de fonctionnement. Si l'utilisateur quitte le fauteuil pendant le fonctionnement en mode autonome de la machine, celle-ci se met à l'arrêt et le mode autonome est désactivé. Le système déplace la transmission en position de stationnement et le moteur reste en marche. Personne ne doit se trouver dans la cabine lorsque l'autonomie est approuvée à distance.

bvvmsit,1656506279470-28-27FEB25

### Déchets d'équipements électriques et électroniques



PC17530—UN—06AUG13

Les produits comportant un pictogramme représentant une poubelle sur roues barrée appartiennent à la catégorie d'équipements électriques et électroniques qui ne doivent pas être mis au rebut en tant que déchets municipaux ou ménagers non triés.

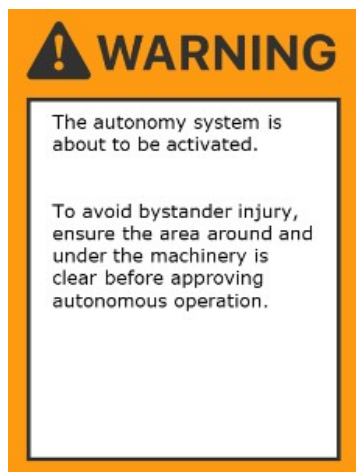
Transférer les équipements électriques et électroniques, ainsi que les accessoires et emballages afin qu'ils subissent un recyclage écologique.

HC94949,00007E8-28-16JUN15

# Autocollants de sécurité

## Sécurité autonome

Ce message indique que l'utilisateur a initié le processus de transition de la machine d'un fonctionnement manuel à un fonctionnement entièrement autonome.



APY76282—UN—28JUL22

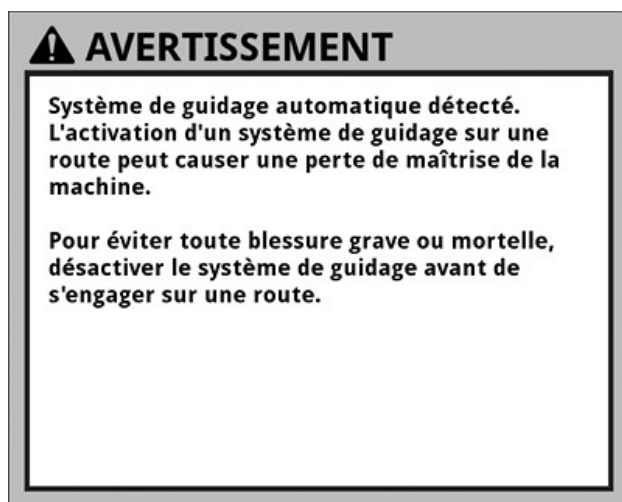
Avertissement

*NOTE: Le message d'avertissement de transition vers l'autonomie apparaît après actionnement du bouton Démarrer l'autonomie dans l'Operations Center Mobile.*

*NOTE: Cela est requis pour accéder à l'état actif de l'autonomie du système et transmettre la commande autonome à la machine.*

bvmsit,1657202622886-28-03FEB25

## Avertissement de sécurité — AutoTrac détecté

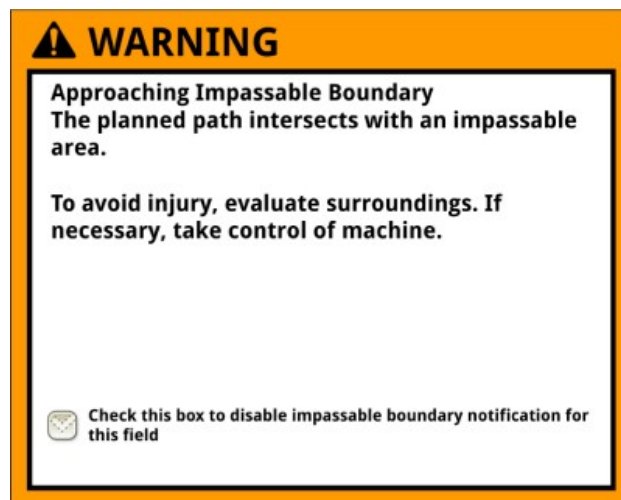


PC27620—28—23APR20

Ce message apparaît au démarrage sur les machines équipées d'un système de guidage automatique.

ch177nn,1660716819242-28-17AUG22

## Avertissement de sécurité — Bordure impraticable



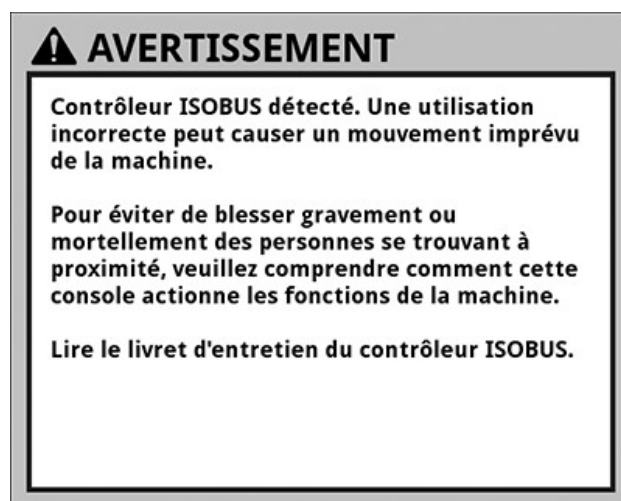
PC661534—UN—01FEB25

Automatisation de demi-tour AutoTrac

Ce message apparaît lorsque la trajectoire de la machine croise une bordure infranchissable alors que l'automatisation de demi-tour AutoTrac est active.

ch177nn,1738560303121-28-02FEB25

## Avertissement de sécurité — Contrôleur ISOBUS



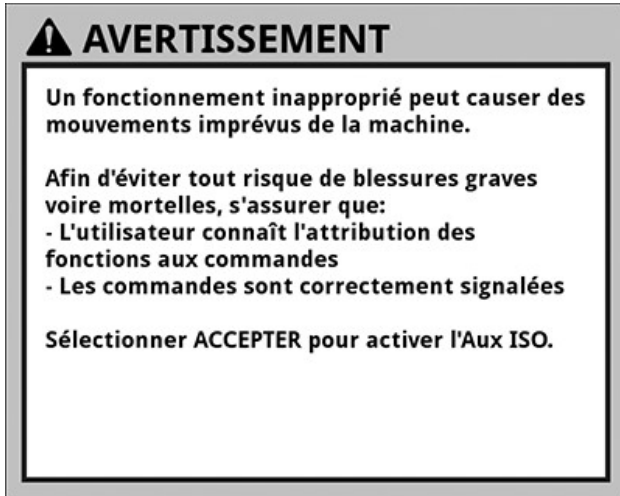
PC27622—28—11MAR20

Ce message apparaît lorsque le système détecte un contrôleur ISOBUS. Pour plus d'informations, voir

Lecture des livrets d'entretien des contrôleurs ISOBUS à la section Sécurité.

AL70325,0000563-28-19NOV25

### Avertissement de sécurité — Fonctionnement incorrect Aux ISO

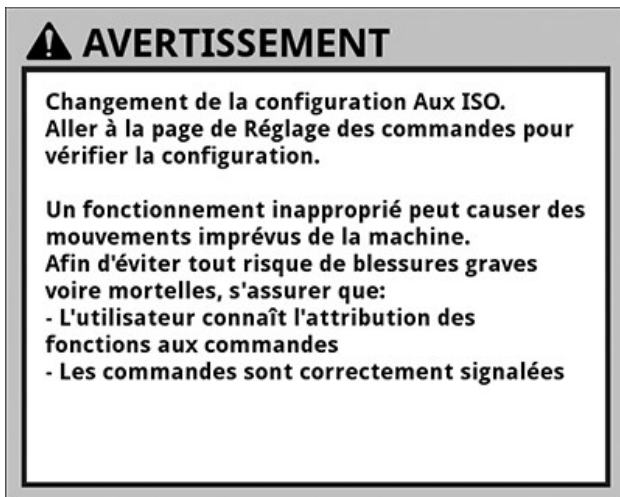


PC27623—28—11MAR20

Ce message s'affiche lorsque l'opérateur active la commande Aux ISO.

AL70325,0000564-28-21OCT22

### Avertissement de sécurité—Configuration Aux ISO

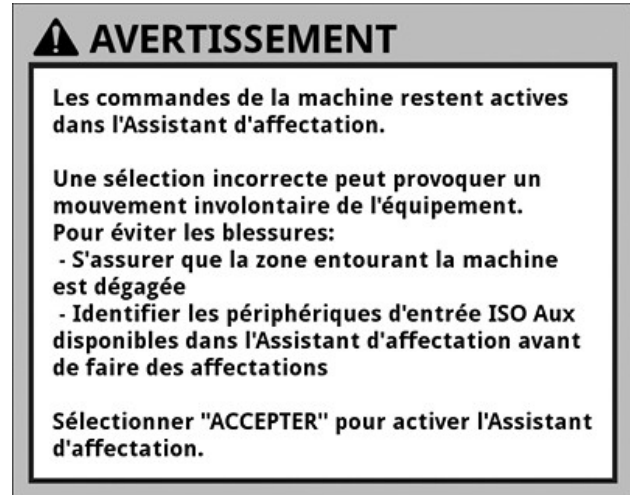


PC27624—28—11MAR20

Ce message apparaît lorsque le système détecte un contrôleur ISOBUS avec une fonctionnalité Aux ISO ou lorsque la configuration de commande Aux ISO a été modifiée pendant le temps de fonctionnement. Par exemple, une entrée ou un équipement supplémentaire a été ajouté.

AL70325,0000565-28-21OCT22

### Avertissement de sécurité — Assistant ISO Aux

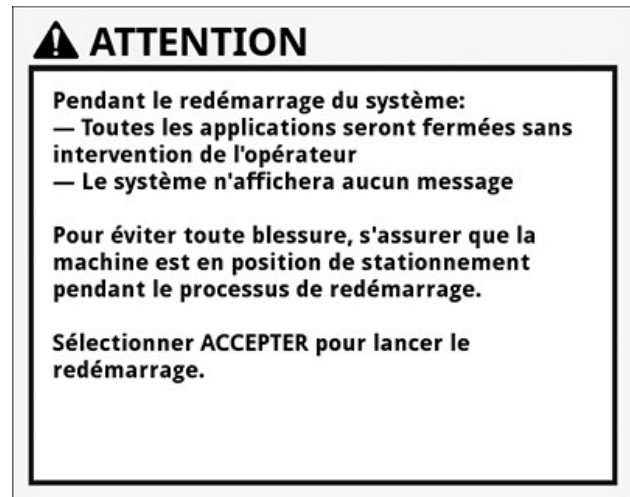


PC27901—28—23APR20

Ce message apparaît lorsque la console détecte un contrôleur ISOBUS et un joystick compatibles.

AL70325,00005D5-28-03APR20

### Avertissement de sécurité — Redémarrage du système

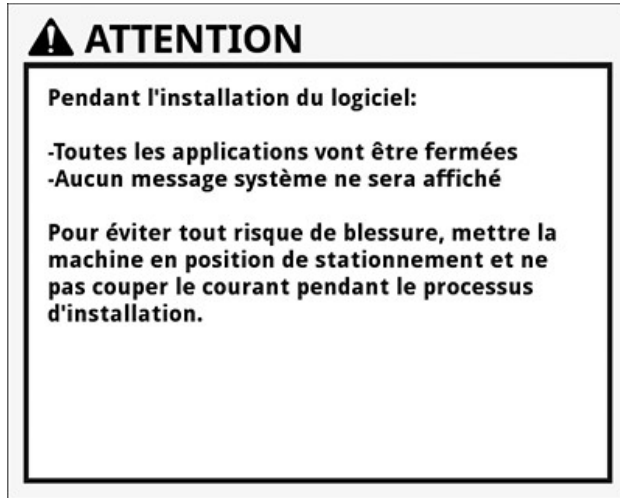


PC27625—28—11MAR20

Ce message apparaît lorsque l'affichage rencontre une erreur qui nécessite un redémarrage du système.

AL70325,0000566-28-21OCT22

## Avertissement de sécurité—Installation du logiciel



PC27626—28—11MAR20

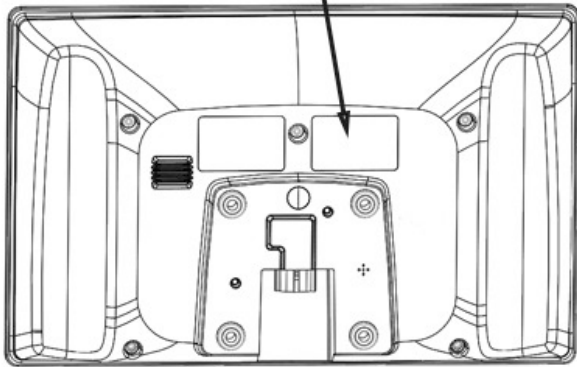
Ce message apparaît lorsqu'une installation de logiciel est démarrée.

AL70325,0000567-28-21OCT22

---

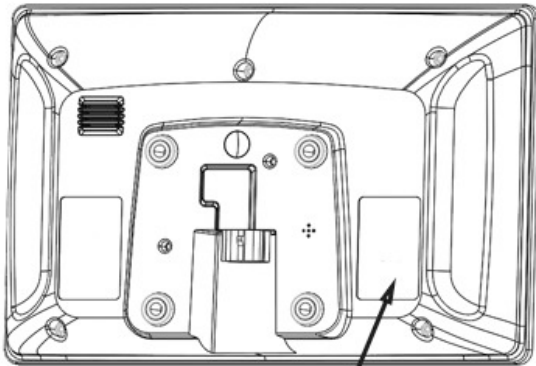
# Autocollants de sécurité sans texte

## Emplacement des autocollants de sécurité



PC28840—UN—20OCT22

Moniteur CommandCenter G5<sup>Plus</sup>



PC28841—UN—20OCT22

Moniteur CommandCenter G5

A—Emplacement des autocollants de sécurité

cl47125,1666283263903-28-20OCT22

## Comprendre les autocollants de sécurité sans texte



TCT005498—UN—11SEP12

Sur cet appareil, les autocollants de sécurité sont apposés pour signaler les dangers potentiels. Chaque danger est identifié par un pictogramme dans un triangle d'avertissement. Un deuxième pictogramme illustre le comportement à adopter pour éviter tout risque de blessures. Un récapitulatif de ces autocollants de sécurité, de leur emplacement sur l'équipement, ainsi qu'une courte explication de leur signification se trouvent ci-après dans la section Sécurité.

Il peut exister des informations supplémentaires de sécurité concernant des pièces et des composants provenant des fournisseurs et dont il n'est pas fait mention dans ce livret d'entretien.

cl47125,1666286428449-28-03MAR25

## Lecture du livret d'entretien



PC28680—UN—11MAY22

- Ce livret d'entretien contient des informations importantes nécessaires au fonctionnement en toute sécurité de l'équipement.
- Lire attentivement le livret d'entretien avant d'utiliser la console. Respecter toutes les consignes de sécurité pour éviter des accidents.

cl47125,1666207682979-28-03MAR25

# Divulgations

## Noms de modèle et d'étiquette

Les noms de modèle et d'étiquette du matériel traité dans ce livret d'entretien sont:

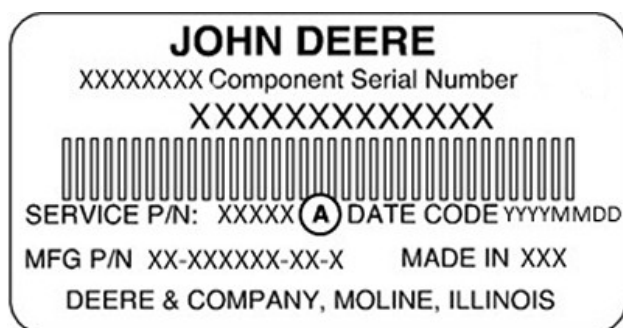
- Processeur G5CS - G5/G5<sup>Plus</sup>
- Console G510 - G5
- G512 - G5Console<sup>Plus</sup>

ci47125,1663856028059-28-10OCT22

## Identification du code de date

Le code de date sur l'étiquette du produit est affiché en utilisant l'une des méthodes suivantes:

### Méthode 1



PC28833—UN—11OCT22

Méthode 1, étiquette du produit



PC25149—UN—20DEC17

Méthode 1, code de date

- A—Code de date (date de fabrication)  
B—Année de fabrication  
C—Mois de fabrication  
D—Jour de fabrication

Utiliser le code de date (A) figurant sur l'étiquette du produit pour déterminer la date de fabrication. "YYYY" (B) correspond à l'année de fabrication; "MM" (C) correspond au mois de fabrication; "DD" (D) correspond au jour de fabrication.

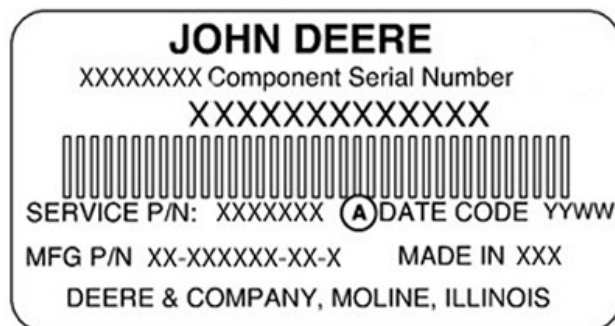
**NOTE:** Le numéro du mois de fabrication est compris entre 01 et 12.

Le numéro du jour de fabrication est compris entre 01 et 31.

| Code de date |                                            |                                  |
|--------------|--------------------------------------------|----------------------------------|
| AAAA         | Année de fabrication                       | Exemple:<br>2011, 2012, 2013.... |
| MM           | Numéro de mois pour l'année de fabrication | Exemple:<br>01, 02, 03...12      |

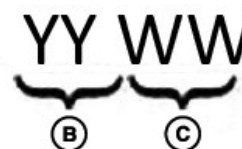
| Code de date |                                            |                             |
|--------------|--------------------------------------------|-----------------------------|
| JJ           | Numéro de jour pour le mois de fabrication | Exemple:<br>01, 02, 03...31 |

### Méthode 2



PC28834—UN—11OCT22

Méthode 2, étiquette du produit



PC26494—UN—08NOV18

Méthode 2, code de date

- A—Code de date (date de fabrication)  
B—Année de fabrication  
C—Semaine de fabrication

Utiliser le code de date (A) figurant sur l'étiquette du produit pour déterminer la date de fabrication. "YY" (B) correspond à l'année de fabrication; "WW" (C) correspond à la semaine de fabrication.

**NOTE:** Le numéro de semaine de fabrication est compris entre 01 et 52.

| Code de date |                                               |                             |
|--------------|-----------------------------------------------|-----------------------------|
| AA           | Année de fabrication                          | Exemple:<br>11, 12, 13....  |
| SS           | Numéro de semaine pour l'année de fabrication | Exemple:<br>01, 02, 03...52 |

AL70325,000052D-28-11OCT22

## Avis de la Federal Communications Commission (Commission fédérale américaine des communications) (FCC)

Moniteur John Deere 10,1"

Moniteur John Deere 12,8"

Processeur G5

Ces appareils doivent être utilisés comme livrés par John Deere Ag Management Solutions. Des

changements ou modifications effectués sur ces appareils sans l'approbation formelle écrite de John Deere Ag Management Solutions peuvent annuler le droit d'utilisation de ces appareils accordé à l'utilisateur.

Cet appareil est conforme à l'article 15 de la réglementation de la FCC. Le fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes:

(1) Cet appareil ne doit pas causer de brouillage nuisible et

(2) Cet appareil doit accepter les brouillages, y compris ceux pouvant entraîner un fonctionnement indésirable.

Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites d'un dispositif numérique de classe B, conformément à l'article 15 de la réglementation FCC. Ces limitations sont stipulées afin de garantir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles en installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre une énergie de radiofréquence et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut causer un brouillage nuisible pour les radiocommunications. Cependant, nous ne pouvons garantir qu'une interférence ne se produira pas dans une installation particulière. Si cet équipement produit des interférences nuisibles lors de réceptions radio ou télévisées qui peuvent être détectées en allumant ou éteignant l'équipement, l'utilisateur peut les supprimer de plusieurs manières:

- Réorienter ou déplacer l'antenne de réception.
- Augmenter la distance séparant l'équipement et le récepteur.
- Connecter l'équipement à un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.
- S'adresser au concessionnaire ou à un technicien radio/télévision expérimenté pour obtenir de l'aide.

---

ch177nn,1660116079863-28-11OCT22

## Déclaration de conformité pour l'Union européenne

**Deere & Company**  
**Moline, Illinois, États-Unis**

Le soussigné déclare par la présente que:

**Nom du produit:** Processeur G5/G5<sup>Plus</sup>

**Modèle(s):** G5CS

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des directives suivantes:

| DIRECTIVE                                                       | NUMÉRO     | MÉTHODE DE CERTIFICATION  |
|-----------------------------------------------------------------|------------|---------------------------|
| Limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses | 2011/65/UE | Article 7 de la directive |
| Directive de compatibilité électromagnétique                    | 2014/30/EU | Annexe II de la directive |

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

EN55024  
EN 55032  
EN 55035  
EN ISO 14982

Nom et adresse de la personne de la Communauté européenne autorisée à établir le dossier technique de construction:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG  
Service d'assistance à la clientèle  
Impexstraße 3  
D-69190 Walldorf  
EUConformity@JohnDeere.com

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

**Lieu de délivrance de la déclaration:** Urbandale, IA

**Date de la déclaration:** le 28 novembre 2022

**Unité de production:** Deere & Company, Moline, IL, 61265

**Nom:** Eric Rains

**Titre:** Responsable mondial d'ingénierie du matériel électronique



DXCE01—UN—28APR09  
ct47125,1751554412563-28-03JUL25

## Déclaration de conformité pour l'Union européenne

Deere & Company  
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

**Nom du produit:** Console G5

**Modèle(s):** G510

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des directives suivantes:

| DIRECTIVE                                                       | NUMÉRO     | MÉTHODE DE CERTIFICATION  |
|-----------------------------------------------------------------|------------|---------------------------|
| Limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses | 2011/65/UE | Article 7 de la directive |
| Directive de compatibilité électromagnétique                    | 2014/30/UE | Annexe II de la directive |

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

EN 55032  
EN 55024  
EN 55035  
EN ISO 14982

Nom et adresse de la personne de la Communauté européenne autorisée à établir le dossier technique de construction:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG  
Assistance client  
Impexstraße 3  
D-69190 Walldorf  
EUConformity@JohnDeere.com

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

**Lieu de délivrance de la déclaration:** Urbandale, IA

**Date de la déclaration:** 28 novembre 2022

**Unité de production:** Deere & Company, Moline, IL, 61265

**Nom:** Eric Rains

**Titre:** Responsable mondial d'ingénierie du matériel électronique



DXCE01—UN—28APR09  
ct47125,1669663196089-28-01DEC22

## Déclaration de conformité pour l'Union européenne

Deere & Company  
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

**Nom du produit:** Console G5<sup>Plus</sup>

**Modèle(s):** G512

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des directives suivantes:

| DIRECTIVE                                                       | NUMÉRO     | MÉTHODE DE CERTIFICATION  |
|-----------------------------------------------------------------|------------|---------------------------|
| Limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses | 2011/65/UE | Article 7 de la directive |
| Directive de compatibilité électromagnétique                    | 2014/30/UE | Annexe II de la directive |

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

EN 55032  
EN 55024  
EN 55035  
EN ISO 14982

Nom et adresse de la personne de la Communauté européenne autorisée à établir le dossier technique de construction:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG  
Assistance client  
Impexstraße 3  
D-69190 Walldorf  
EUConformity@JohnDeere.com

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

**Lieu de délivrance de la déclaration:** Urbandale, IA

**Date de la déclaration:** 28 novembre 2022

**Unité de production:** Deere & Company, Moline, IL, 61265

**Nom:** Eric Rains

**Titre:** Responsable mondial d'ingénierie du matériel électronique



DXCE01—UN—28APR09  
ct47125,1669663208606-28-01DEC22

## Déclaration de conformité Royaume-Uni

Deere & Company  
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

**Produit:** Processeur G5/G5<sup>Plus</sup>

**Modèle(s):** G5CS

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des règlements du Royaume-Uni:

| RÉGLEMENTATION                                                                                                                                  | NUMÉRO           | MÉTHODE DE CERTIFICATION  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------|---------------------------|
| Réglementations sur la compatibilité électromagnétique                                                                                          | S.I. 2016 / 1091 | Planification 2, module A |
| Réglementations sur la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques (RoHS) | S.I. 2012 / 3032 | Partie 2, section 12      |

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

EN ISO 14982  
ISO 13766-1

EN55032  
EN55024  
EN55035

Nom et adresse de la personne autorisée à établir le dossier technique de construction:

John Deere Ltd.  
Harby Road  
Langar  
Nottinghamshire  
NG13 9HT  
Royaume-Uni  
EUConformity@JohnDeere.com

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

**Lieu de délivrance de la déclaration:** Urbandale, Iowa, États-Unis

**Date de la déclaration:** 28 novembre 2022

**Nom:** Eric Rains

**Unité de production:** Deere & Company, Moline, IL 61265

**Titre:** Responsable mondial de matériel électronique

**Importateur des matériels agricoles et d'entretien des espaces verts:** John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Royaume-Uni

**Importateur des matériels forestiers:** John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Royaume-Uni

**Importateur de constructions:** Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Royaume-Uni



RXA0179545—UN—16APR21  
ct47125,1751554708149-28-03JUL25

## Déclaration de conformité R.U.

Deere & Company  
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

**Produit:** Console G5

**Modèle(s):** G510

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des règlements du Royaume-Uni:

| RÈGLEMENT                                                                                                                                       | NUMÉRO           | MÉTHODE DE CERTIFICATION  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------|---------------------------|
| Réglementations sur la compatibilité électromagnétique                                                                                          | S.I. 2016 / 1091 | Planification 2, module A |
| Réglementations sur la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques (RoHS) | S.I. 2012 / 3032 | Partie 2, section 12      |

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

EN55032  
EN55024  
EN55035  
EN ISO 14982

Nom et adresse de la personne autorisée à établir le dossier technique de construction:

John Deere Ltd.  
Harby Road  
Langar  
Nottinghamshire  
NG13 9HT  
United Kingdom  
EUConformity@JohnDeere.com

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

**Lieu de délivrance de la déclaration:** Urbandale, Iowa, États-Unis

**Date de la déclaration:** 28 novembre 2022

**Nom:** Eric Rains

**Unité de production:** Deere & Company, Moline, IL 61265

**Titre:** Responsable mondial de matériel électronique

**Importateur des matériels agricoles et d'entretien des espaces verts:** John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Royaume-Uni

**Importateur des matériels forestiers:** John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Royaume-Uni

**Importateur de constructions:** Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Royaume-Uni



RXA0179545—UN—16APR21  
ct47125,1669663251172-28-01DEC22

## Déclaration de conformité R.U.

Deere & Company  
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

**Produit:** Console G5<sup>Plus</sup>

**Modèle(s):** G512

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des règlements du Royaume-Uni:

| RÈGLEMENT                                                                                                                                       | NUMÉRO           | MÉTHODE DE CERTIFICATION  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------|---------------------------|
| Réglementations sur la compatibilité électromagnétique                                                                                          | S.I. 2016 / 1091 | Planification 2, module A |
| Réglementations sur la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques (RoHS) | S.I. 2012 / 3032 | Partie 2, section 12      |

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

EN ISO 14982  
ISO 13766-1

EN55032  
EN55024  
EN55035

Nom et adresse de la personne autorisée à établir le dossier technique de construction:

John Deere Ltd.  
Harby Road  
Langar  
Nottinghamshire  
NG13 9HT  
United Kingdom  
EUConformity@JohnDeere.com

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

**Lieu de délivrance de la déclaration:** Urbandale, Iowa, États-Unis

**Date de la déclaration:** 28 novembre 2022

**Nom:** Eric Rains

**Unité de production:** Deere & Company, Moline, IL 61265

**Titre:** Responsable mondial de matériel électronique

**Importateur des matériels agricoles et d'entretien des espaces verts:** John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Royaume-Uni

**Importateur des matériels forestiers:** John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Royaume-Uni

**Importateur de constructions:** Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Royaume-Uni



RXA0179545—UN—16APR21

ct47125,1669663290093-28-01DEC22

## Union économique eurasiatique – UEE

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5/G5Plus Processor

Model: G5CS

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305,  
Parque Industrial Ferropuertos Torreon, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:  
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



Processeur EAC G5/G5<sup>Plus</sup> en anglais

PC29166—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Процессор G5/G5Plus

Модель: G5CS

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Processeur EAC G5/G5<sup>Plus</sup> en russe

PC29172—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5/G5Plus Процессоры

Үлгі: G5CS

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



## Union économique eurasiatique – UEE

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5 Display

Model: G510

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreón) Boulevard Ferropuertos #305,  
Parque Industrial Ferropuertos Torreón, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:  
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



Console G5 EAC en anglais

PC29167—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Дисплей G5

Модель: G510

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Console G5 EAC en russe

PC29173—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5 дисплейі

Үлгі: G510

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



## Union économique eurasiatique – UEE

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5Plus Display

Model: G512

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreón) Boulevard Ferropuertos #305,  
Parque Industrial Ferropuertos Torreón, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:  
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



G5Console <sup>Plus</sup> EAC en anglais

PC29168—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Дисплей G5Plus

Модель: G512

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreón) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Torreón, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5Plus Дисплей

Үлгі: G512

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreón) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Torreón, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



# Fonctionnement - Présentation de la console

## CommandCenter G5

Le CommandCenter G5 de John Deere est conçu pour une facilité d'utilisation et une productivité maximales. Les diverses options matérielles disponibles proposent une belle gamme de prix et de fonctionnalités, tandis que toute la gamme bénéficie du même système logiciel. La console CommandCenter est fixée à CommandARM. Des options de console G5 et G5<sup>Plus</sup> sont disponibles.

*NOTE: Le logiciel dans un CommandCenter G5 est installé sur le processeur, pas sur la console.*

### CommandCenter G5 (10,1 in)



PC665165—UN—03APR25  
Moniteur CommandCenter G5

- Les modules de page d'exécution sont identiques à ceux de la console de 12,8 in.
- Les touches programmables de raccourci sont toujours visibles.

### G5<sup>Plus</sup> CommandCenter (12,8 in)



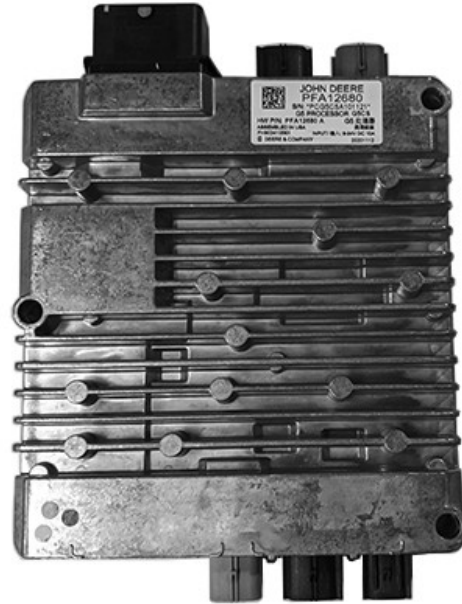
PC28490—UN—26MAY21  
G5<sup>Plus</sup> Console CommandCenter

- La barre de titre indique la Page d'exécution actuellement affichée.
- Un grand centre d'état fournit de plus amples informations.
- Les touches programmables de raccourci sont toujours visibles.

## Processeur CommandCenter G5

Le logiciel CommandCenter G5 fonctionne sur un processeur indépendant de la console.

*NOTE: Les capacités maximales pour chaque processeur sont énumérées. Selon la configuration de la machine, certaines fonctions peuvent ne pas être disponibles.*



PC28489—UN—26MAY21  
Processeur G5

### Processeur G5

- Quatre entrées de caméra vidéo analogique
- Deux entrées de caméra vidéo numérique
- Deux entrées USB
- Deux sortie de console
- Port Ethernet 1000BASE-T
- Possibilité de mise à niveau pour des applications futures

### Redémarrage du processeur de CommandCenter G5

**⚠ ATTENTION: Éviter les risques de blessure.**  
Veiller à ce que la machine soit en mode stationnement et que l'alimentation électrique soit maintenue pendant toute l'installation. Lors du redémarrage du processeur:

**Toutes les applications seront fermées.**

**Aucun message système ne sera affiché.**

- Démarrage à chaud: Cela se produit lorsque le contact est mis sur la machine dans les 24 heures suivants la dernière mise de contact de cette dernière. Pour effectuer un redémarrage à chaud,

appuyer sur le bouton marche/arrêt. Lorsque la console s'est éteinte, appuyer de nouveau sur le bouton marche/arrêt.

- Redémarrage à froid: Cela se produit sur la machine lorsque le contact a été coupé il y a plus de 48 heures ou lorsqu'une invite affichée demande de redémarrer la console (un changement de la langue ou l'ajout d'une deuxième console, par exemple).

*NOTE: Tous les 20 démarrages à chaud, la console effectue un redémarrage à froid.*

Il existe des méthodes supplémentaires pour effectuer un redémarrage à froid:

- Déposer l'alimentation de la console en débranchant la batterie de machine.
- Changement de langue.
- Modification du format numérique.
- Modification des unités de mesure.

## Ports USB

Pour une protection optimale contre l'eau et la poussière, s'assurer que les caches USB sont en place lorsque les ports USB (E) ne sont pas utilisés.

ct47125,1708113151155-28-21MAY24

**d'exécution précédente (C)** permettent de naviguer entre les différentes pages d'exécution.

Sélectionner la zone indiquée (D) pour afficher le **centre d'état**. Les informations importantes pour les fonctions de l'affichage sont en surbrillance, telles l'intensité du signal GPS et la capacité de sauvegarde disponible.

La **page d'exécution (E)** est configurée via l'application Gestionnaire de configuration.

Sélectionner **barre de titre (F)** pour afficher la page **Sélection de la page d'exécution**. Sélectionner la page d'exécution souhaitée dans la liste des pages disponibles.

(Voir l'application Gestionnaire de configuration pour les informations concernant la personnalisation de la page d'exécution.)

ct47125,1708274355289-28-18FEB24

## Menu



Bouton Menu

PC28688—UN—25AUG22

## Structure de la page d'exécution



PC28807—UN—20SEP22

Page d'exécution de l'écran

- A—Menu
- B—Touches programmables de raccourci
- C—Boutons Page d'exécution précédente/suivante
- D—Centre d'état
- E—Page d'exécution
- F—Barre de titre/Sélection de la page d'exécution

Le **Menu (A)** énumère toutes les applications installées sur la console et la machine.

Les **touches programmables de raccourci (B)** fournissent un accès rapide aux applications et fonctions les plus fréquemment utilisées.

Les **boutons Page d'exécution suivante et Page**

En sélectionnant la touche Menu, toutes les applications sur l'affichage et la machine sont indiquées. Sélectionner les onglets gauches pour voir les différents groupes d'applications.

*NOTE: Les applications disponibles varient en fonction de la configuration de la machine.*

ct47125,1708274355252-28-18FEB24

## Fonction d'aide à l'écran



Application du centre d'aide et bouton d'information

APY76313—UN—21SEP22

Le centre d'aide est un supplément au livret d'entretien.

Lire le livret d'entretien avant toute utilisation. Le centre d'aide peut être accessible de trois manières:

1. Naviguer jusqu'à l'application Centre d'aide
  - a. Sélectionner Menu
  - b. Sélectionner l'onglet Application
  - c. Sélectionner Centre d'aide
2. Sélectionner le raccourci Centre d'aide
3. Point d'interrogation de la page d'application

ct47125,1708274355193-28-18FEB24

## Centre d'état



Centre d'état

PC28826—UN—22SEP22

Le Centre d'états se trouve dans la barre de titre. Il met en avant les informations importantes relatives aux fonctions de l'affichage, telles que la puissance du signal GPS et les notifications.

Sélectionner le centre d'état pour afficher des informations supplémentaires dans une fenêtre déroulante. Le centre d'état étendu permet un accès rapide aux notifications et aux réglages.

**NOTE:** La date et l'heure ainsi que le stockage des données sont toujours affichés dans le centre d'état.

Des informations supplémentaires sont affichées en fonction de la configuration de la machine et des notifications.

ct47125,1708274355155-28-18FEB24

## Touches programmables de raccourci



APY76316—UN—22SEP22

Touches programmables de raccourci

Les touches programmables de raccourci affichent des informations relatives à l'état et fournissent un accès rapide aux fonctions de l'application.

Elles sont toujours visibles en bas de la page d'exécution.

(Voir l'application Gestionnaire de configuration pour

des informations sur la personnalisation de la barre de raccourcis.)

ct47125,1708274355111-28-24MAY24

## Licences de console

La console nécessite des licences spécifiques pour exécuter les différentes applications sur la console.

### Licence Basics

Une licence Basics est requise pour faire fonctionner la console G5.

Contacter le concessionnaire John Deere pour transférer l'activation Basics d'une console hors service vers une console neuve.

Lorsqu'une console n'a pas de licence de base, l'accès est limité aux applications suivantes:

- Gestionnaire de logiciel
- Langue et unités
- Gestionnaire de fichiers
- Affichage et son
- Centre de diagnostic

**NOTE:** Les données ne peuvent pas être exportées sans licence Basics.

### Licences supplémentaires

**NOTE:** Les licences sont uniquement transférables à un équipement similaire.

Des licences supplémentaires sont nécessaires pour déverrouiller les fonctions avancées de la console.

### Accéder à la licence

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application Gestionnaire de logiciel.
4. Sélectionner l'onglet Licence.

Avec les licences appropriées, les fonctions suivantes sont disponibles:

- AutoTrac
- Data Sync
- Partage des données de parcelle
- Contrôle de sections
- Causes de ralenti

Pour acheter des licences, contacter un concessionnaire John Deere.

### **Dispositifs de démonstration**

Dans l'application Gestionnaire de logiciel, les fonctions de démonstration sont disponibles pour essayer les fonctions sur la console. Un témoin bleu à côté de la fonction indique que la démo est activée.

La démonstration est disponible en usine pendant 15 heures d'utilisation. Par exemple, la démo AutoTrac est uniquement décomptée lorsqu'elle est activée.

Naviguer vers Fonctions:

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application Gestionnaire de logiciel.
4. Sélectionner l'onglet Fonction.

### **Activations matérielles**

Les activations matérielles sont installées en usine ou transférées dans le cadre du processus de transfert d'activation de service. Les activations de matériel fournissent des informations au logiciel de console pour le bon fonctionnement du matériel associé

---

ct47125,1708274355040-28-18NOV25

# Fonctionnement—Configuration de la console

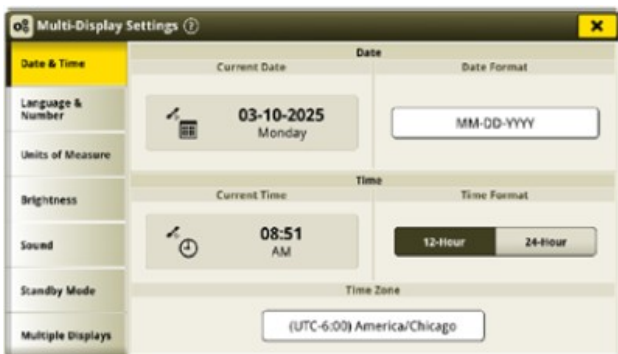
## Paramètres d'affichage



PC689856—UN—26SEP25  
Icône des paramètres d'affichage

L'application Paramètres d'affichage dans l'onglet Système ajuste certaines configurations d'affichage.

### Date et heure



PC689859—UN—26SEP25  
Onglet Date et heure

Les données de l'application Date et heure sont utilisées pour plusieurs fonctions importantes du système. Cela comprend l'enregistrement des erreurs, les licences et l'enregistrement des données.

La date et l'heure sont réglées automatiquement si un récepteur GPS est connecté et s'il reçoit un signal valide. Dans ce cas, ne régler que le fuseau horaire.

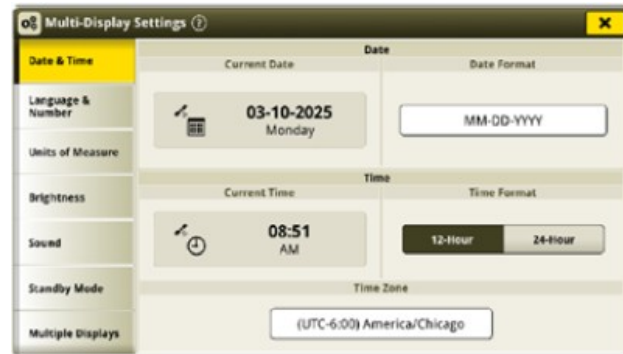
La date et l'heure actuelles peuvent être consultées à tout moment en sélectionnant le centre d'état en haut de la page d'exécution principale.

**NOTE:** Les réglages de la date et de l'heure affectent le filtrage des données de guidage et de documentation sur l'affichage et sur le logiciel de bureau.

### Pour accéder à l'option Date et heure

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application date et heure.

### Changer la date actuelle



PC689859—UN—26SEP25  
Onglet Date et heure

- A—Réglage de la date par l'utilisateur
- B—Date déterminée par le GPS

La date ne peut être modifiée que si le GPS n'est pas connecté ou s'il n'y a pas de signal GPS disponible. Sinon, le signal GPS détermine la date.

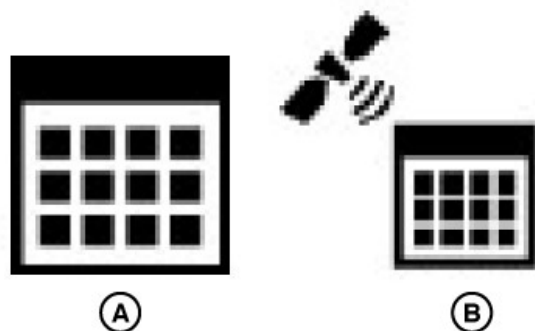
Le format d'affichage de la date ne dépend pas du signal GPS et peut être changé à tout moment.

1. Sélectionner le jour, le mois ou l'année.
2. Utiliser le pavé numérique pour entrer la valeur adéquate.
3. Sélectionner Terminé pour appliquer les modifications ou Annuler pour revenir à la page précédente sans appliquer les modifications.

### Format de la date

1. Sélectionner le champ Format de la date.
2. Sélectionner le format d'affichage de la date souhaité dans la liste.
3. Sélectionner Terminé pour appliquer les modifications ou Annuler pour revenir à la page précédente sans appliquer les modifications.

### Modification de l'heure actuelle



PC689854—UN—26SEP25  
Icône de modification de l'heure actuelle

- A—Réglage de l'heure par l'utilisateur
- B—Heure déterminée par le GPS

L'heure actuelle ne peut être modifiée que si le GPS n'est pas connecté ou s'il n'y a pas de signal GPS disponible. Sinon, le signal GPS détermine l'heure.

### Changer l'heure

1. Sélectionner les heures ou les minutes.
2. Utiliser le pavé numérique pour entrer la valeur adéquate.
3. Sélectionner Terminé pour appliquer les modifications ou Annuler pour revenir à la page précédente sans appliquer les modifications.

Le fuseau horaire et le format d'affichage de l'heure ne dépendent pas du signal GPS et peuvent être changés à tout moment.

### Fuseau horaire

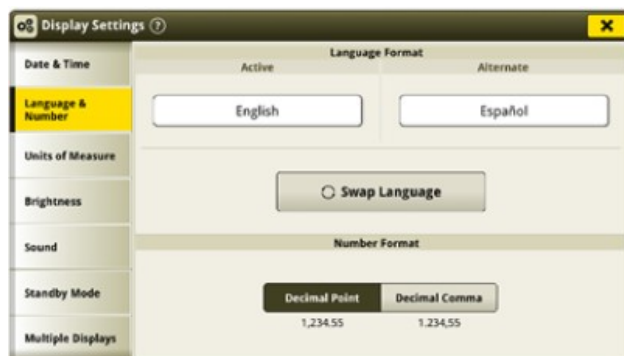
1. Sélectionner un continent ou un océan et sélectionner Suivant.
2. Sélectionner un pays et sélectionner Suivant.
3. Sélectionner un fuseau horaire et sélectionner Suivant.
4. Confirmer le fuseau horaire sélectionné et sélectionner OK.

### Format de l'heure

Sélectionner le format 12 ou 24 heures, à l'aide de la case d'option.

### Langue et nombre

Langue et nombre permet de changer la langue et le format des nombres.



PC689858—UN—26SEP25

Onglet Langue et nombre

- Format de langue (actif et alternatif)
- Bouton Changer de langue
- Format des nombres (point décimal ou virgule décimale)

Sélectionner l'onglet correspondant pour modifier les réglages.

### Accéder à Langue et nombre

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner Paramètres d'affichage.
4. Sélectionner Langue et nombre.

### Unité de mesure



PC689863—UN—26SEP25

Onglet Unité de mesure

Différents réglages peuvent être créés aussi bien pour l'affichage que pour les contrôleurs affichés dans ISOBUS VT. Sélectionner l'onglet correspondant pour modifier les réglages.

### Console

Sélectionner Impérial, Métrique ou Impérial mixte.

### Terminal virtuel ISOBUS



PC689857—UN—26SEP25

Terminal virtuel ISOBUS

Il est possible que les contrôleurs s'affichant dans l'ISOBUS VT possèdent des unités de mesure différentes de celles du reste de l'affichage. Décocher la case Utiliser les mêmes unités de mesure qu'à l'écran pour activer les zones de liste pour:

- Unités de mesure
- Format des nombres
- Distance
- Surface
- Volume
- Masse

- Température
- Pression
- Force

*NOTE: Il est possible d'utiliser les mêmes unités de mesure que l'affichage.*

## Luminosité



PC684078—UN—26SEP25

Onglet Luminosité

## Mode Luminosité

### • Mode automatique

Le mode automatique est le réglage recommandé. Ce mode permet de synchroniser la luminosité de l'affichage avec l'éclairage de la cabine. Si l'éclairage de la cabine est éteint, l'affichage est en mode jour. Si l'éclairage de la cabine est allumé, l'affichage est en mode nuit.

### • Modes jour et nuit

Sélectionner l'un de ces modes si l'on ne souhaite pas que la luminosité de l'affichage soit synchronisée avec l'éclairage de la cabine.

*NOTE: Le mode sélectionné ne règle pas la luminosité d'un second affichage. Utiliser les réglages du second affichage pour régler sa luminosité.*

## Réglages de luminosité

Sélectionner l'un des boutons de réglages pour faire apparaître la page contextuelle relative au mode de luminosité correspondant.

- Journalier
- Nuit

Pour les réglages de jour ou de nuit, il est possible de régler différents pourcentages de luminosité:

- Technologie de précision et confort
- Visibilité

## Volume sonore



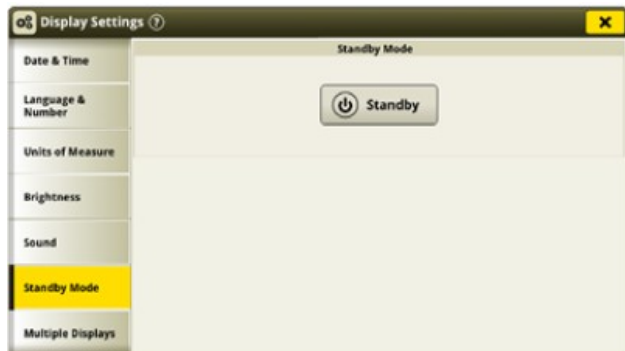
PC689861—UN—26SEP25

Onglet Son

Modifier le volume sonore de la console, à l'aide des boutons augmenter (+) ou diminuer (-), d'application pour:

- CommandCenter
- Console d'angle
- Infodivertissement

## Mode veille



PC689862—UN—26SEP25

Onglet Mode veille

*NOTE: Sur les pulvérisateurs, le mode veille n'est pas disponible. Le bouton de mode veille permet d'éteindre la console.*

Utiliser le mode veille pour mettre la console en mode économie d'énergie.

## Affichages multiples



Onglet Consoles multiples

**NOTE:** modifier ces paramètres séparément n'est PAS recommandé.

Plusieurs consoles dans une machine sont souvent utilisées pour fournir différents types d'informations simultanément à l'utilisateur, ce qui permet d'améliorer le contrôle, la surveillance et la prise de décision.

Il existe deux façons d'utiliser plusieurs consoles. Les deux consoles peuvent être des consoles d'agriculture de précision ou l'une d'elles

peut être une console d'agriculture de précision tandis que l'autre est un moniteur étendu. La configuration de plusieurs paramètres d'affichage est nécessaire uniquement lors de l'utilisation de deux consoles d'agriculture de précision ; aucune modification n'est requise pour un moniteur étendu.

Sur les tracteurs 8R, par exemple, plusieurs consoles sont utilisées. Ces consoles peuvent être configurées de deux manières.

1. Le CommandCenter est intégré au moniteur étendu en option. Les deux moniteurs fonctionnent sur le même processeur, il n'est donc pas nécessaire de configurer les paramètres d'affichage multiples.
2. Le CommandCenter est associé à une console universelle G5. Chaque console dispose de son propre processeur, de sorte que les paramètres de plusieurs consoles doivent être configurés.

La console CommandCenter sert d'interface principale pour surveiller et contrôler les opérations de la machine et afficher des informations telles que le guidage, les réglages de la machine, les commandes de l'équipement et les données de performance. Le moniteur étendu, généralement monté sur le côté droit de la cabine, peut être utilisé pour afficher des informations supplémentaires telles que les flux de caméra, la documentation, la cartographie du champ ou les outils de diagnostic.

S'il est nécessaire de configurer individuellement les fonctions, les allumer ou arrêter à l'aide des

interrupteurs à bascule. Puis sélectionner une priorité pour chaque fonction.

### Applications Ag de précision

Une application d'agriculture de précision est une application de console qui utilise des solutions technologiques basées sur les données pour l'agriculture de précision. Ces applications sont conçues pour aider les agriculteurs à prendre des décisions éclairées afin d'optimiser leur exploitation.

Ces applications permettent aux agriculteurs de collecter des données en temps réel, d'utiliser la cartographie des champs, d'analyser la variabilité des champs et de mettre en œuvre des pratiques de gestion spécifiques aux sites pour améliorer la productivité, réduire les coûts des intrants, minimiser l'impact environnemental et améliorer la durabilité globale de l'exploitation.

Exploitez les applications d'agriculture de précision pour améliorer l'efficacité, prendre des décisions plus précises et obtenir de meilleurs résultats. Les applications comprennent AutoTrac, le Contrôle de section et la Documentation.

### Affichage de l'équipement ISOBUS

L'affichage de l'équipement ISOBUS détermine si le CommandCenter peut afficher les interfaces du Terminal virtuel (VT).

### Affichage 2 de l'équipement ISOBUS

**NOTE:** Si un moniteur étendu n'est pas connecté, l'affichage 2 de l'équipement ISOBUS est grisé.

**NOTE:** L'affichage 2 de l'équipement ISOBUS nécessite un abonnement Premium.

L'affichage 2 de l'équipement ISOBUS détermine si le CommandCenter peut afficher une interface Terminal virtuel sur un moniteur étendu.

### Certification ISOBUS

Le bouton Certification ISOBUS désactive l'utilisation du moniteur GreenStar d'origine sur la console G5. Pour activer l'utilisation du moniteur GreenStar d'origine, arrêter la Certification ISOBUS.

### Contrôleur de tâches

**IMPORTANT:** Ne PAS enclencher les applications d'agriculture de précision sur les deux consoles. Cela risquerait de nuire au fonctionnement correct du guidage et des autres applications.

**NOTE:** L'affichage de l'équipement ISOBUS est également appelé VT ISOBUS sur les consoles GreenStar 2 et GreenStar 3.

Le contrôleur de tâches (TC) détermine si

CommandCenter peut envoyer et recevoir des commandes du contrôleur de tâches avec les contrôleurs de l'équipement. Cela inclut les messages du contrôle de section.

### Serveur de fichiers

**NOTE:** En cas d'utilisation d'affichages multiples, s'assurer que Serveur de fichiers est actif sur une console seulement.

Le Serveur de fichiers échange des fichiers ou des données arbitraires entre la machine et l'équipement, tels que les fichiers de configuration, les tableaux d'engrais et les fichiers de langue. Le Serveur de fichiers nécessite une clé USB pour fonctionner. Les données envoyées depuis l'équipement sont stockées sur la clé USB, dans le dossier nommé Fileserver.

### Réglage de priorité

**NOTE:** Pour afficher la priorité sur chaque console, sélectionner le bouton terminal virtuel dans Centre d'état.

Le réglage de priorité, aussi connu sous le nom d'instance de fonction, détermine le niveau de priorité de chaque console lors du chargement des différentes fonctions. Par exemple, si l'affichage de l'équipement sur le CommandCenter a une priorité de 1 et que la console GreenStar 3 2630 dispose d'une priorité (Instance de fonction) de 2, les équipements ISOBUS s'affichent sur le CommandCenter dans la plupart des cas.

ZIDXK1X,1759230099081-28-06OCT25

## Gestionnaire de configuration



PC28704—UN—25AUG22  
Gestionnaire de configuration

Utiliser le Gestionnaire de configuration pour créer et modifier les pages d'exécution et les barres de raccourcis de manière à pouvoir accéder aux informations et fonctions importantes à partir de la page principale.

Les pages d'exécution sont composées de "modules" (blocs qui contiennent des informations et des boutons). Les modules peuvent être ajoutés, supprimés et réorganisés sur une page d'exécution.

Les pages d'exécution sont regroupées pour créer des jeux de pages d'exécution. Les jeux de pages d'exécution peuvent être créés pour une opération

(ensemencement ou travail du sol) ou pour les préférences de différents utilisateurs.

Il n'y a pas de limite au nombre de pages d'exécution qui peuvent être créées et enregistrées. Il est possible de créer un nombre illimité de jeux de pages d'exécution avec jusqu'à dix pages d'exécution par jeu.

Les pages d'exécution personnalisées peuvent être importées d'une autre console G5 de dimension identique. Les pages d'exécution importées sont disponibles sur l'onglet Toutes les pages d'exécution.

### Pour accéder à l'application Gestionnaire de configuration

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Gestionnaire de configuration.

### Jeux de pages d'exécution



PC15336—UN—10JUL13  
Jeux de pages d'exécution

Les jeux de pages d'exécution sont un ensemble de dix pages d'exécution regroupées pour une opération, comme l'ensemencement ou le travail du sol. Seules les pages du jeu de pages d'exécution actif sont affichées lors de la consultation des pages d'exécution sur la page principale.

Sélectionner un jeu de pages d'exécution pour afficher la page Éditer le jeu de pages d'exécution.

### Ajouter un jeu de pages d'exécution



**A—Créer un nouveau ensemble**  
**B—Modifier l'ensemble actif**

PC28705—UN—25AUG22

Sélectionner le bouton Créer un nouveau jeu (A) pour créer un nouveau jeu de pages d'exécution. Sélectionner le bouton Modifier le jeu actif (B) pour sélectionner un jeu de pages d'exécution existant.

### Éditer les pages d'exécution d'un jeu de pages d'exécution



PC28706—UN—25AUG22

- A—Bouton Modifier
- B—Touche Dupliquer
- C—Bouton Vers le haut
- D—Bouton Vers le bas
- E—Touche Supprimer

Sélectionner l'une des pages d'exécution pour afficher une rangée de touches permettant d'éditer cette page d'exécution.

Sélectionner la touche Éditer (A) pour modifier les modules sur la page d'exécution.

Sélectionner la touche Dupliquer (B) pour créer une nouvelle page d'exécution avec les mêmes modules.

Sélectionner les boutons Haut et Bas (C et D) pour modifier l'ordre des pages d'exécution. L'ordre des pages d'exécution est utilisé lorsqu'on parcourt les pages sur la page principale.

Sélectionner la touche Supprimer (E) pour effacer la page d'exécution du jeu de pages d'exécution. La page d'exécution est retirée du jeu de pages d'exécution, mais elle est toujours disponible dans la liste Toutes les pages d'exécution.

**NOTE:** La touche Supprimer n'est pas illustrée si une seule page d'exécution est dans le jeu de pages d'exécution.

### Modification des jeux de pages d'exécution

Modifier le nom, la barre de raccourcis attribuée ou ajouter des pages d'exécution supplémentaires à un jeu de pages d'exécution.

#### Nom page d'exécution



PC28707—UN—25AUG22

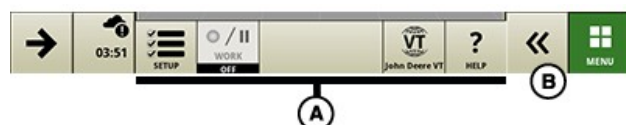
- A—Bouton Modifier
- B—Bouton Inclure des pages d'exécution supplémentaires

Chaque page d'exécution doit avoir un nom unique. Sélectionner la touche Éditer (A) pour nommer ou renommer le jeu de pages d'exécution.

Sélectionner la touche Éditer pour ajouter ou modifier la barre de raccourcis attribuée au jeu de page d'exécution.

Sélectionner le bouton Inclure des pages d'exécution supplémentaires (B) pour ajouter une page d'exécution existante au jeu de pages d'exécution.

### Barres de raccourcis



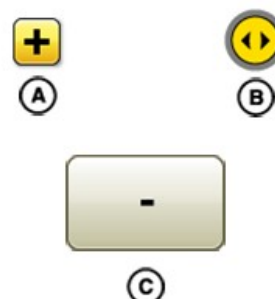
PC28914—UN—19JAN23

Touches programmables de raccourci

- A—Barre de raccourcis
- B—Touche programmable d'accès aux raccourcis

Une barre de raccourcis est un ensemble de touches de raccourci qui affichent des informations relatives à l'état et fournissent un accès rapide aux fonctions de l'application. La barre de raccourcis affiche un maximum de neuf touches de raccourci.

Utiliser l'onglet Barre de raccourci pour sélectionner, modifier ou créer une barre de raccourcis. Les barres de raccourcis peuvent être importées à l'aide de l'application Gestionnaire de fichiers.



PC28708—UN—25AUG22

Modification la barre de raccourcis

- A—Touche Créer un nouveau raccourci
- B—Touche Déplacer un raccourci
- C—Retirer la touche de raccourcis

### Modification la barre de raccourcis

Les raccourcis peuvent être ajoutés, supprimés et réorganisés dans la barre de raccourcis.

**NOTE:** Un raccourci identique ne peut être placé sur la barre de raccourcis qu'une seule fois.

Sélectionner la touche Créer un nouveau raccourci (A) pour créer une nouvelle barre de raccourcis et choisir les applications avec le contenu approprié. À partir de la liste, trouver un raccourci effectuant la fonction souhaitée puis sélectionner la touche Ajouter.

Une fois ajouté à la barre de raccourcis, sélectionner le raccourci pour le mettre en surbrillance. Appuyer et faire glisser la touche Déplacer le raccourci (B) afin de le déplacer dans une zone libre.

Pour supprimer un raccourci, le sélectionner pour le mettre en surbrillance puis sélectionner la touche Supprimer un raccourci (C).

## Toutes les pages d'exécution



PC15340—UN—10JUL13

Toutes les pages d'exécution

**NOTE:** Les pages d'exécution peuvent être importées et exportées à l'aide de l'application Gestionnaire de fichiers.

L'onglet Toutes les pages d'exécution permet d'afficher chaque page d'exécution ayant été créée sur l'affichage. L'onglet comprend les pages d'exécution actuelles qui sont dans le jeu actif, ainsi que les pages d'exécution utilisées dans d'autres jeux de pages d'exécution.

### Modification de la page d'exécution



PC28709—UN—25AUG22

A—Bouton Modifier  
B—Touche Dupliquer  
C—Touche Supprimer

Sélectionner l'une des pages d'exécution pour afficher une rangée de touches permettant d'éditer cette page d'exécution.

Sélectionner la touche Éditer (A) pour modifier les modules sur la page d'exécution.

Sélectionner la touche Dupliquer (B) pour créer une nouvelle page d'exécution avec les mêmes modules.

Sélectionner la touche Supprimer (C) pour effacer la page d'exécution de l'affichage. La page d'exécution est définitivement supprimée de l'affichage et du jeu actif.

**NOTE:** La touche Supprimer n'est pas affichée si la page d'exécution par défaut réglée en usine est sélectionnée.

### Créer une nouvelle page d'exécution



PC28710—UN—25AUG22

Bouton Créer une nouvelle page d'exécution

Sélectionner le bouton Créer une nouvelle page d'exécution pour créer une nouvelle page d'exécution.

### Ajout, édition ou duplication des pages d'exécution

La même interface s'affiche pour l'ajout, l'édition ou la duplication d'une page d'exécution. Une nouvelle page

d'exécution est vide, tandis que les pages d'exécution dupliquées ou éditées possèdent des modules existants.

### Nom page d'exécution



PC28707—UN—25AUG22

A—Touche Ajouter un module  
B—Bouton Modifier

Chaque page d'exécution doit avoir un nom unique. Sélectionner le bouton Éditer (A) pour nommer ou renommer la page d'exécution.

### Ajout d'un module

Sélectionner le bouton Ajouter un module (B) et choisir l'application ayant le contenu approprié. Dans la liste, trouver le module contenant les informations souhaitées puis sélectionner le bouton Ajouter.

**NOTE:** Le même module ne peut être placé qu'une seule fois sur une page d'exécution.

**NOTE:** Commencer par les grands modules avant d'ajouter les petits, pour mieux remplir l'espace.

Utiliser la grille pour déterminer l'espace requis pour un module.

### Réorganiser les modules



PC28712—UN—25AUG22

Déplacement d'un module

Une fois la page d'exécution ajoutée, sélectionner le module pour le mettre en surbrillance. Appuyer sur le module et le faire glisser pour l'amener sur une zone vide.

### Supprimer un module



PC28711—UN—25AUG22

Touche Supprimer le module

Sélectionner le module pour le mettre en surbrillance, et sélectionner la touche Supprimer.

## Défilement des pages d'exécution sur la page principale



A—Barre de titre

B—Boutons Page d'exécution suivante et Page d'exécution précédente

Si plusieurs pages d'exécution sont dans l'ensemble de pages d'exécution actif, il existe plusieurs manières de choisir celle à afficher sur la page principale.

### Barre de titre (A)

Sélectionner la barre de titre en haut de la page principale pour afficher une liste de toutes les pages d'exécution qui sont dans l'ensemble de pages d'exécution actif. Sélectionner une page d'exécution pour l'afficher, créer une nouvelle page d'exécution, modifier un groupe de pages d'exécution ou sélectionner un groupe de pages d'exécution différent pour l'afficher.

### Boutons (B) Page d'exécution suivante et Page d'exécution précédente

Sélectionner soit les flèches droites, soit les flèches gauches pour naviguer dans les pages d'exécution.

### Mouvement tactile (C)

Effleurer l'écran avec le doigt vers la gauche ou vers la droite pour faire défiler les pages d'exécution.

ct47125,1708275551174-28-18FEB24

## Utilisateurs et accès



Utilisateurs et accès

PC28700—UN—25AUG22

L'application Utilisateurs & Accès permet de gérer les réglages de profils d'utilisateurs pour limiter l'accès des utilisateurs à certaines fonctions.

### Onglet Profils d'utilisateurs

- Permet de modifier le profil de la console et de configurer un numéro d'identification personnel (NIP) pour l'accès administrateur.

### Onglet Groupes d'accès

- Permet d'enregistrer les fonctions de la console qui sont verrouillées.

### Onglet Code NIP de sécurité

- Activer le verrouillage de la console. Un NIP d'utilisateur ou d'administrateur est requis pour accéder à la console.

## Pour accéder à l'option Utilisateurs et accès

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application Utilisateurs et Accès.

### Profils d'utilisateur



PC28701—UN—25AUG22

A—Profil administrateur

B—Profil Opérateur

L'affichage peut être réglé sur l'un des deux profils, "administrateur" ou "conducteur". Le profil actif est affiché au-dessus de la liste de profils.

#### Profil administrateur (A)

Le profil administrateur est toujours réglé sur Groupe d'accès total. Ce profil permet un accès illimité à toutes les fonctions et donne la possibilité de verrouiller et de déverrouiller des fonctions dans le profil Conducteur. Un code PIN peut être défini afin de bloquer l'accès des utilisateurs au profil Administrateur.

#### Profil conducteur (B)

Le profil Conducteur est toujours réglé sur Groupe d'accès limité. Ce profil est limité aux fonctions auxquelles il a accès. Le profil Conducteur doit être le profil actif et le profil Administrateur doit avoir un code PIN pour pouvoir verrouiller certaines fonctions.

### Modifier le profil actif



PC28702—UN—25AUG22

A—Touche Modifier le profil  
B—Bouton Modifier  
C—Touche Afficher

Sélectionner la touche Modifier le profil (A) et sélectionner le profil à partir de la liste.

*NOTE: Si un code PIN a été créé pour le profil Administrateur, il doit être saisi lors du basculement d'un profil Conducteur vers le profil Administrateur.*

### Ajouter/Modifier le code PIN

Sélectionner la touche Éditer (B) pour le profil Administrateur. Sélectionner la touche Ajouter/Modifier le code PIN.

### Groupe d'accès

Utiliser les groupes d'accès pour définir, visualiser ou modifier les droits d'accès d'un groupe d'accès limité.

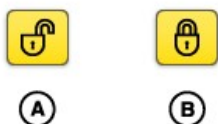
### Groupe d'accès total

Un groupe disposant d'un accès total peut utiliser toutes les fonctions de la console. Un groupe disposant d'un accès total ne peut pas être modifié.

### Groupe d'accès limité

Pour un groupe disposant d'un accès limité, des restrictions d'utilisation de certaines fonctions peuvent être définies par l'administrateur. Il est possible de modifier les groupes d'accès limité uniquement si le profil Administrateur est le profil actif.

### Modifier les droits d'accès



PC28703—UN—25AUG22

A—Icône de déverrouillage  
B—Icône de verrouillage

Pour chaque application mentionnée, l'indication "Aucune fonction bloquée" est affichée si aucune fonction n'est bloquée. Si des fonctions sont bloquées, ces dernières sont spécifiées sous le nom de l'application et l'icône apparaît alors comme verrouillée.

Sélectionner une application pour la mettre en surbrillance et sélectionner la touche Éditer.

La page Modifier les groupes d'accès affiche une liste des fonctions pouvant être verrouillées ou déverrouillées en sélectionnant la touche de verrouillage/déverrouillage à côté de chaque fonction.

Enregistrer les modifications pour accéder aux groupes en fermant la page.

### Code NIP de sécurité

Lorsque la console est activée, un numéro d'identification personnel (NIP) est requis pour accéder aux fonction de la console. Des codes NIP séparés peuvent être configurés pour des profils administrateur et utilisateur.

Si une réinitialisation des données d'usine ou une restauration du système est effectuée sur la console, les codes NIP d'utilisateur sont perdus. Le NIP d'administrateur est sauvegardé et la console reste verrouillée après la mise sous tension.

### Accès temporaire

La console entre en mode d'accès temporaire lorsque l'utilisateur a saisi cinq code NIP erronés. Toutes les fonctionnalités de la console sont alors disponibles pendant 24 h de fonctionnement. Lorsque le temps d'accès temporaire a expiré, un code de déverrouillage principal est requis pour déverrouiller la console.

### Obtenir un code de déverrouillage principal

1. Se connecter au compte sur myjohndeere.com.
2. Sélectionner StellarSupport.
3. Sélectionner Matériels agricoles et d'entretien des espaces verts.
4. Sélectionner Activation de produit.
5. Sélectionner Affichage.



Bouton "i"

PC26541—UN—21NOV18

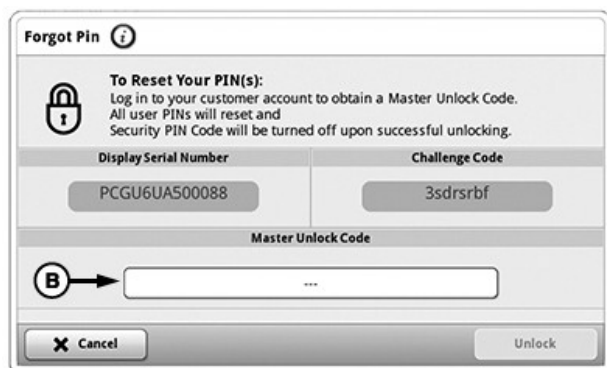
6. Sélectionner la console verrouillée, puis le bouton "i" sur le côté droit.



PC26539—UN—21NOV18

### A—Bouton Récupération du code

7. Entrer le code de demande d'accès de la console, puis sélectionner le bouton Récupération du code (A) pour obtenir un code de déverrouillage principal.



PC26540—UN—21NOV18

#### B—Code de déverrouillage principal

8. Saisir le code de déverrouillage principal (B) sur la console.

ct47125,1708275551037-28-18FEB24

## Réglages sans fil



PC28801—UN—29AUG22

Réglages sans fil

Utiliser les réglages sans fil pour la connexion à un réseau sans fil ou pour créer un réseau sans fil permettant de connecter des appareils mobiles à la machine. L'application Réglages sans fil utilise un modem JDLINK ou un adaptateur USB sans fil.

**NOTE:** La fonctionnalité de la page des réglages sans fil est uniquement disponible pour le modem JDLINK lorsque le modem ou la passerelle télématique modulaire est "actif" sur le réseau CAN de la machine.

La fonctionnalité des réglages sans fil n'est pas disponible lorsque le modem JDLINK est connecté à la machine via Ethernet uniquement. Le modem JDLINK doit être connecté au réseau CAN de la machine pour que cette fonctionnalité fonctionne.

#### Accéder à Réglages sans fil

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application Réglages sans fil.

Se reporter à l'aide sur écran pour obtenir des instructions sur la façon d'établir une connexion Machine à sans fil ou Mobile à machine.

#### Machine à sans fil



PC24041—UN—05APR17

Machine à sans fil

**NOTE:** L'adaptateur Internet sans fil externe peut être utilisé pour établir une connexion de la machine à sans fil. Contacter le concessionnaire John Deere pour obtenir une liste des appareils compatibles.

Machine à sans fil connecte la machine à un réseau sans fil à l'aide du modem JDLINK.

Utiliser Machine à sans fil pour les points suivants:

- Mises à jour du logiciel par liaison radio
- Diagnostics à distance
- Accès distant à la console (RDA)
- Licences en ligne
- Data Sync à l'aide d'un point d'accès personnel

**NOTE:** Machine à sans fil est désactivé lorsque l'application John Deere Machine Sync est utilisée.

#### Mobile à machine



PC24042—UN—05APR17

Mobile à machine

Mobile à machine établit un réseau sans fil à l'aide du modem JDLINK pour connecter les appareils sans fil à la machine.

Utiliser Mobile à machine pour les points suivants:

- Connect Mobile John Deere

**NOTE:** Mobile à machine est désactivé sur les tracteurs lorsque l'application John Deere Machine Sync est utilisée. Les conducteurs du tracteur doivent utiliser l'application John Deere Machine Sync pour se connecter au réseau du véhicule de tête.

ZIDXK1X,1749533996335-28-20OCT25

## Paramètres de port COM



PC28803—UN—29AUG22

Paramètres de port COM

L'application Paramètres de port COM est utilisée pour configurer le signal RS232 afin que la console puisse communiquer avec différents contrôleurs ou périphériques.

### Navigation vers les paramètres du port COM

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application Paramètres de port COM.

**NOTE:** Un faisceau supplémentaire est nécessaire pour se connecter aux appareils via les ports COM. Consulter un concessionnaire John Deere.

La console dispose de deux ports COM série pour se connecter aux types de dispositifs suivants:

- Field Doc Connect
- Récepteur GPS (système de positionnement par satellites)
- Détection d'azote (N) (fabricants: Yara et Fritzmeier)
- GreenSeeker
- LH 5000
- Balance du chariot à grain

### Conditions requises pour Field Doc Connect:

- Le débit en bauds est réglé sur 9600.
- L'enregistrement des données sur le contrôleur Raven est activé.
- La valeur de déclenchement du journal de données est inférieure à 3 secondes (1 seconde ou moins est recommandée).

### Conditions requises du GPS série:

**NOTE:** Le guidage AutoTrac n'est pas compatible avec les GPS RS232 tiers.

- Le débit en bauds est réglé sur 19200.
- La fréquence de sortie est réglée sur 1 ou 5 Hz (guidage, guidage manuel et Parallel Tracking 5 Hz).
- Le récepteur est réglé pour émettre les messages suivants:
  - GGA
  - GSA

- RMC
- Bits de données 8
- Parité — Aucune
- Bit d'arrêt 1
- Contrôle de débit — Aucun

### Configuration de la détection d'azote (N)

1. Installer, calibrer et configurer le système de détection d'azote conformément au livret d'entretien du fabricant.
2. Configurer les réglages du port COM pour le type de dispositif et le fabricant.
3. Sélectionner Détection d'azote pour Dose cible/Rx dans l'application Configuration du travail, sur la page Synthèse de travail.

### Configuration de GreenSeeker

1. Installer, calibrer et configurer le système GreenSeeker conformément au livret d'entretien du fabricant.
2. Configurer les réglages du port COM pour le type de périphérique.
3. Sélectionner GreenSeeker pour le Débit cible/Rx sur la page Synthèse de travail dans l'application Configuration du travail.

### Configuration LH 5000

1. Installer, calibrer et configurer le système LH 5000 conformément au livret d'entretien du fabricant.
2. Configurer les paramètres du Port COM pour le type de dispositif Field Doc Connect et LH Technologies pour le fabricant.
3. Dans l'application Gestionnaire d'équipement, sélectionner LH 5000.

### Configuration du chariot à grain

1. Installer, calibrer et configurer le système de chariot à grain conformément au livret d'entretien du fabricant.
2. Sélectionner Chariot à grain dans Type de dispositif.
3. Sélectionner le fabricant du chariot à grain.

### Diagnostics de port COM

Les diagnostics de port COM permettent de déterminer si les conditions requises pour l'utilisation du périphérique ou du contrôleur connecté ont été remplies. Les valeurs affichées dans les diagnostics de port COM sont déterminées par le type de périphérique.

**NOTE:** Certains fabricants de balances de chariot à grain nécessitent des versions logicielles et des réglages de balance spécifiques pour que la balance apparaisse sur la console John Deere.

## Console GreenStar d'origine



PC28804—UN—29AUG22

Console GreenStar d'origine

L'application de moniteur GreenStar d'origine permet au CommandCenter™ G5 de communiquer avec les contrôleurs conçus pour être utilisés avec le moniteur GreenStar d'origine et avec les tracteurs séries 00, 10 et 20 avec un bus CCD.

*NOTE: Se reporter au tableau de compatibilité de la console G5 indiqué sur [www.stellarsupport.deere.com](http://www.stellarsupport.deere.com) pour les machines et équipements compatibles.*

### Naviguer vers Moniteur GreenStar d'origine

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner le moniteur GreenStar d'origine.

Le moniteur GreenStar d'origine est désactivé par défaut et peut être activé ou désactivé dans les Réglages avancés de l'application Moniteur GreenStar d'origine.

ct47125,1708275550824-28-18FEB24

---

Sélectionner les onglets sur le côté gauche de la page pour passer d'un groupe à l'autre. Sélectionner une valeur pour afficher une fenêtre contextuelle indiquant cette valeur uniquement.

Si une valeur n'est pas disponible, des tirets sont affichés.

### Navigation vers Moniteur de machine

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Moniteur machine.

ct47125,1740581994094-28-26FEB25

---

## Moniteur de machine



PC28820—UN—20SEP22

Moniteur de machine

Le moniteur de la machine affiche les performances de la machine. Les groupements de valeurs incluent:

- Vitesse et puissance
- Carburant et pression
- Température
- Installation électrique
- Heures

*NOTE: Les valeurs disponibles dans chaque groupe dépendent du modèle de la machine.*

# Fonctionnement—Configuration du travail et de terrain

## Gestionnaire d'équipement



PC28716—UN—25AUG22

Gestionnaire d'équipement

Sélectionner l'application Gestionnaire d'équipements pour entrer les paramètres de Profil de la machine et de l'équipement. Les paramètres du profil sont importants pour obtenir un fonctionnement précis des applications de précision agricoles John Deere telles que AutoTrac, le contrôle de section et les cartes de données de travail.

### Navigation jusqu'au Gestionnaire d'équipement

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Gestionnaire d'équipements.

### Profil de la machine

#### Paramètres généraux

Si la console détecte la machine, des informations sont automatiquement réglées par les contrôleurs de la machine.

Les paramètres propres à certains types de machine apparaissent sur la page seulement quand ils sont applicables.

*NOTE: Certaines dimensions sont uniquement applicables à des types de machine précis.*

#### Décalages du GPS

*NOTE: Lorsque plusieurs équipements sont utilisés, seul le décalage latéral du premier équipement est utilisé.*

Pour éviter les erreurs au niveau de la cartographie, de la documentation et du Contrôle de section, fusionner les décalages latéraux de tous les équipements et entrer cette valeur pour le premier équipement. Par exemple, si le premier équipement a un décalage de 5,1 cm (2 in) sur la droite, et que le second équipement a un décalage de 2,5 cm (1 in) sur la gauche, entrer 1,3 cm (0,5 in) sur la droite.

- **Décalage latéral du GPS**

- Distance latérale (gauche ou droite) entre l'axe médian de la machine et le centre du récepteur GPS. Cette valeur est généralement réglée à 0,0 à moins que le récepteur GPS ne soit décalé vers la gauche ou la droite par rapport à l'axe médian de la machine.

- **Décalage longitudinal du GPS**

- Distance longitudinale entre le centre du récepteur GPS et un point de la machine.  
La mesure du décalage longitudinal du GPS diffère en fonction du type de machine. Se reporter à l'aide sur écran pour plus d'informations sur la mesure des décalages.

- **Hauteur du GPS**

- Distance verticale entre le récepteur GPS et le sol.

### Décalage de connexion

- La jonction est l'emplacement où l'équipement est relié à la machine. Le décalage de connexion est la mesure de la distance entre la jonction et un point de la machine.

La mesure du décalage de connexion diffère en fonction du type de machine. Se reporter à l'aide sur écran pour plus d'informations sur la mesure des décalages.

### Rétablissement des réglages d'usine par défaut du profil

*NOTE: Le rétablissement des réglages d'usine par défaut du profil n'est possible que sur les machines détectées par la console.*

Les réglages par défaut du profil de la machine sont sauvegardés dans les contrôleurs de la machine. Les modifications de ces réglages sont enregistrées dans la console. Pour réinitialiser les valeurs d'usine du profil, sélectionner le bouton Réinitialiser le profil.

Utiliser l'aide sur écran pour plus d'informations sur le Gestionnaire d'équipements et le profil de la machine.

### Profil de l'équipement

Le nom du profil est configuré automatiquement en fonction de l'équipement détecté automatiquement et ne peut pas être sauvegardé. Sur les équipements sans contrôleur, le nom de profil est déterminé par l'utilisateur.

La console G5 prend en charge deux contrôleurs ISOBUS certifiés AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation). L'utilisation de deux contrôleurs ISOBUS est limitée à la configuration d'un équipement avant et d'un équipement arrière.

*NOTE: Si le second contrôleur ISOBUS ne s'affiche pas dans le gestionnaire d'équipement, s'assurer que le connecteur avant de la machine est configuré.*

L'utilisation de plusieurs contrôleurs ISOBUS comme équipement arrière n'est pas prise en charge.

## Configuration du partage du poids de la récolte de céréales

Pour configurer et relier correctement une balance ISOBUS détectée et compatible avec un équipement de chariot à grain, procéder comme suit:

### 1. Configuration du profil de l'équipement

- Régler le type d'équipement sur Chariot à grain

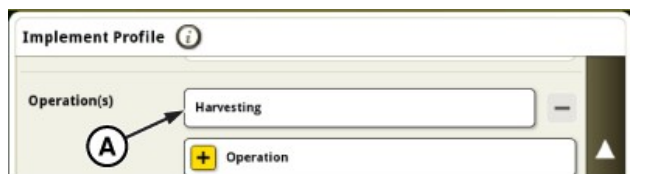


PC684073—UN—19SEP25

Profil de l'équipement

### B—Type d'équipement

- Attribuer l'opération à Récolte.



PC684072—UN—19SEP25

Onglet Opération

### A—Type d'utilisation

### 2. Conditions spéciales pour les balances ISOBUS Unverferth UHarvest Pro - Des étapes de configuration supplémentaires sont requises pour les modèles Unverferth UHarvest Pro:

- Confirmer que le logiciel UHarvest Pro est mis à jour à la version 24.1.0.4 ou plus récente.
- Sur la page du terminal virtuel ISOBUS Unverferth, s'assurer que le paramètre "Activer la communication du contrôleur de tâches" est sélectionné.

### Sauvegarde des réglages du profil

Sélectionner le bouton Sauvegarder pour stocker les réglages de tous les onglets et fermer l'application Profil de l'équipement. Il n'est pas nécessaire de sauvegarder quand on passe d'un onglet à l'autre.

Les réglages du profil de l'équipement sont sauvegardés dans la console conformément aux facteurs suivants:

- Nom du profil
- Nom ISO du contrôleur de l'équipement détecté

**NOTE:** Configurer les réglages avant utilisation dans le contrôleur de l'équipement, tels que la configuration de la conduite, avant de configurer les réglages du profil de l'équipement.

Le nom ISO change lorsque des réglages du contrôleur de l'équipement sont modifiés. Ceci comprend la modification de la configuration du contrôleur pour alterner entre engrais et semences.

### Détection automatique des réglages du profil

**NOTE:** Le contrôle de section doit être **DÉSACTIVÉ** pour détecter les semoirs SeedStar 2 ou SeedStar XP lorsqu'ils sont connectés au tracteur. Après la première connexion, le semoir est détecté, que le contrôle des sections soit activé ou désactivé.

Si un contrôleur d'équipement est connecté, certains réglages du profil de l'équipement sont définis automatiquement par le contrôleur de l'équipement.

Une alerte indiquant "Profil de l'équipement créé" s'affiche lors de la première connexion du contrôleur. Lorsque l'équipement est reconnecté ultérieurement, il est identifié par son nom ISO et les réglages du profil de l'équipement enregistrés dans la console sont chargés.

**NOTE:** L'alerte continue de s'afficher si l'utilisateur sélectionne "Configurer plus tard".

Lorsqu'un équipement non reconnu est connecté, un profil doit être créé pour cet équipement. Sélectionner le bouton Ajouter un équipement dans le gestionnaire d'équipement pour créer un profil d'équipement.

Pour afficher le nom ISO détecté actuellement, sélectionner Centre de diagnostics > onglet Diagnostic du contrôleur > choisir le contrôleur d'équipement > onglet Informations sur le contrôleur.

Vérifier tous les réglages requis avant le fonctionnement. Le point de travail n'est pas réglé automatiquement.

### Types de connexion

- Le type de connexion, ou l'attelage, décrit comment l'équipement est attelé à la machine et contrôle comment la console détermine le mouvement de l'équipement derrière la machine.

La carte de couverture, la documentation et le contrôle des sections nécessitent des réglages du type de connexion.

### • Décalage de pivotement

Certains équipements ont un attelage pivotant qui se connecte à l'attelage trois points arrière de la machine. Le décalage pour cet emplacement de pivotement est requis pour que la console détermine le mouvement de l'équipement derrière la machine. L'option est disponible quand l'attelage trois points arrière est sélectionné comme type de connexion.

## Largeur de travail

- La largeur de travail est la largeur de la zone du champ où le labourage, l'ensemencement, l'épandage ou la récolte sont effectués à chaque passage dans le champ. Elle sert à l'établissement des cartes de données de travail et au calcul de la surface travaillée. La largeur de travail est nécessaire pour les applications de guidage, de cartographie et de calcul de la surface totale.

## Dimensions

### • Décalage latéral

Distance latérale entre le centre de la machine et le centre de la largeur de travail de l'équipement. Les applications de guidage et de cartographie nécessitent le réglage du décalage latéral.

*NOTE: Lorsque plusieurs équipements sont utilisés, seul le décalage latéral du premier équipement est utilisé.*

*Pour éviter les erreurs au niveau de la cartographie, de la documentation et du Contrôle de section, fusionner les décalages latéraux de tous les équipements et entrer cette valeur pour le premier équipement. Par exemple, si le premier équipement a un décalage de 5,1 cm (2 in) sur la droite, et que le second équipement a un décalage de 2,5 cm (1 in) sur la gauche, entrer 1,3 cm (0,5 in) sur la droite.*

### • Centre de rotation

Distance longitudinale entre la jonction et le centre de rotation de l'équipement en position de travail. Généralement, ce sont les parties de l'équipement qui supportent la charge qui sont en contact avec le sol. Le décalage du centre de rotation est important pour tracter l'équipement avec précision dans les courbes. L'automatisation de demi-tour AutoTrac, la cartographie et le guidage d'équipement passif nécessitent le réglage du centre de rotation. Il est recommandé de vérifier que la valeur du centre de rotation est correcte. Se reporter à Aide sur écran pour plus d'informations.

### • Point de charge

Distance en ligne entre la jonction et le point où l'opération se produit, par exemple, où la semence ou le produit tombe, où une culture est récoltée ou où le sol est labouré. L'application de cartographie nécessite le réglage du point de travail.

### • Décalage de section (équipements ISOBUS)

Distance en ligne entre le centre de rotation et le point où l'opération se produit. Il peut s'agir par exemple du point où une graine ou un produit est semé, une culture est récoltée ou le sol est labouré. L'application de cartographie nécessite le réglage du décalage des sections.

## Enregistrement du travail

- Les déclencheurs d'enregistrement déterminent quand l'enregistrement de la carte et les totaux du moniteur de travail sont ACTIVÉS ou DÉSACTIVÉS. Tous les déclencheurs d'enregistrement ne sont pas disponibles pour tous les types de machines.

*NOTE: En mode manuel, l'utilisateur doit enfoncer le bouton Enregistrement ou Pause pour ACTIVER ou DÉSACTIVER l'enregistrement de la carte de données de travail.*

## Délai mécanique

- Le délai mécanique est le temps moyen nécessaire pour que le produit atteigne le sol après une commande d'activation ou de désactivation. Il peut s'avérer nécessaire de changer ce délai en fonction de la combinaison de machine, d'équipement et de console. L'application de cartographie nécessite les réglages du délai mécanique. Les réglages sont importants pour la performance du contrôle des sections.

*NOTE: Certains contrôleurs peuvent s'engager dynamiquement avec la console en fonction des valeurs de point de travail et de dimension connues de l'équipement pour calculer automatiquement les valeurs de retard mécanique.*

*NOTE: Un champ de saisie désactivé indique que le contrôleur interagit dynamiquement avec la console pour mettre à jour les paramètres de retard mécanique.*

Utiliser l'aide sur écran pour plus d'informations sur le gestionnaire d'équipement et le profil de l'équipement.

## Option de réinitialisation pour les équipements ISOBUS



PC697601—UN—11FEB26  
Bouton de réinitialisation



PC702246—UN—13FEB26

Emplacement du bouton de réinitialisation

A—Bouton de réinitialisation  
B—Réinitialiser le profil

L'icône Réinitialiser « A » s'affiche à côté de chaque réglage modifié manuellement et enregistré. Si un profil a été modifié mais pas encore enregistré, l'icône

Réinitialiser n'est pas affichée pour ces réglages. Une fois qu'un ou plusieurs paramètres du profil de l'équipement sont modifiés et que le profil est enregistré, les utilisateurs peuvent réinitialiser chaque paramètre modifié individuellement ou réinitialiser tous les paramètres par défaut à l'aide de « B ».

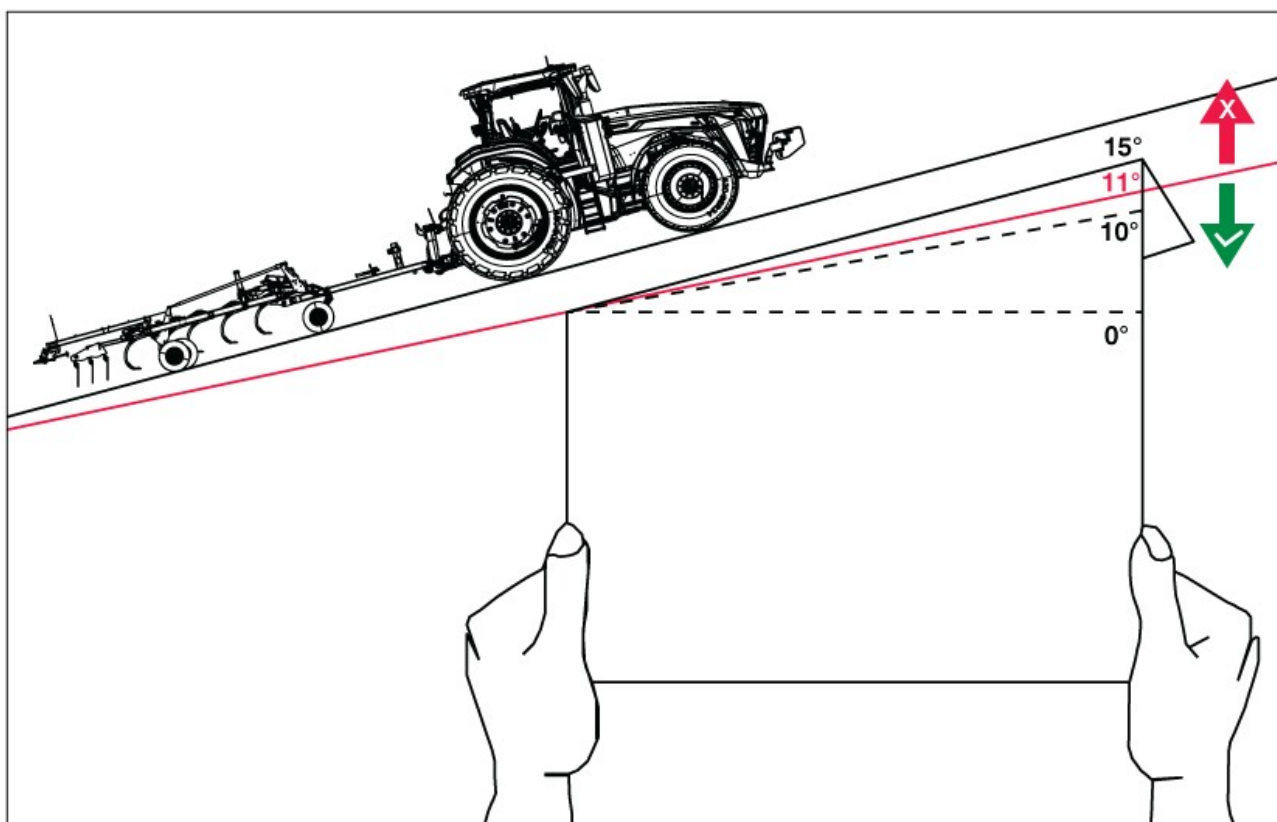
ct47125,1705184704147-28-13FEB26

## Sélection du champ

Un champ sélectionné pour les opérations autonomes doit être soigneusement étudié. Les facteurs indiquant qu'un champ est un bon candidat pour le fonctionnement autonome comprennent:

- Topographie plate (pente jusqu'à 11°). En pente, le système peut limiter la vitesse en dessous du réglage de vitesse de l'utilisateur.

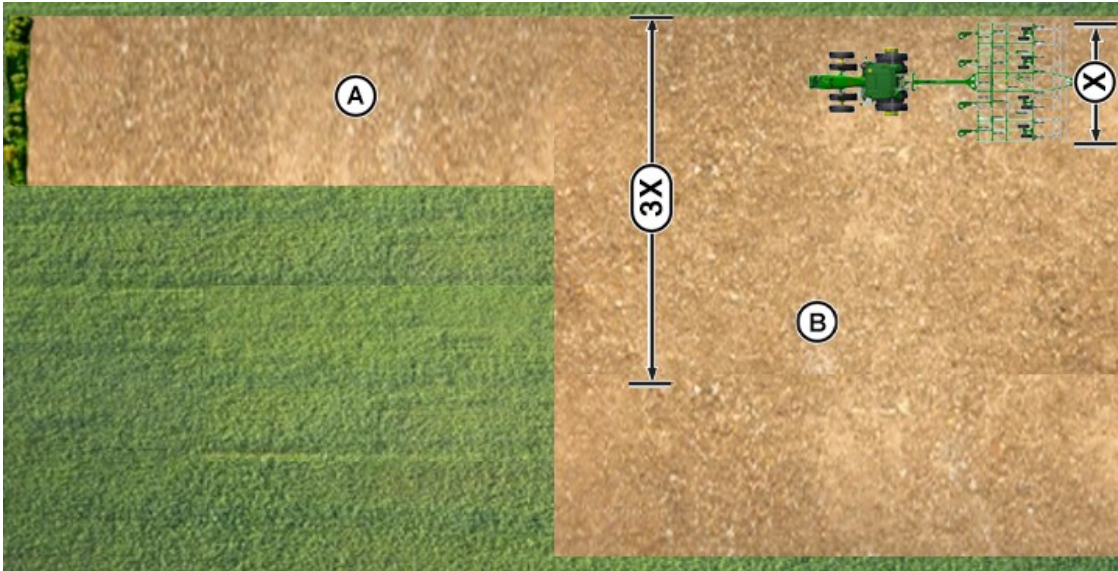
**IMPORTANT: Ne pas utiliser l'équipement sur un champ dépassant 11°/20% de pente.**



PC620804—UN—27AUG24

Dépassement de pente de la machine

- Surfaces exploitables du champ d'au moins 3 fois la largeur de l'équipement



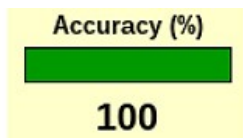
APY80354R—UN—02MAR23

Surface exploitable du champ

A—Surface du champ non approuvée pour l'autonomie (moins de 3X)

**IMPORTANT:** Une tentative d'inclusion d'une surface mesurant moins que trois fois la largeur de l'équipement peut entraîner le franchissement de la bordure extérieure par la machine et l'arrêt du système autonome dans la zone tampon.

- Couverture du signal StarFire égale ou supérieure à 80% de l'indicateur de précision globale (GAI)



APY80304—UN—01FEB23

Indicateur de précision globale

- Couverture du signal cellulaire supérieure à 80%



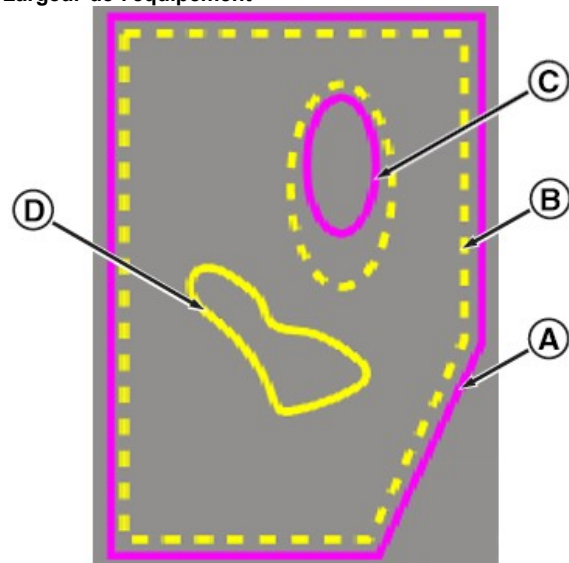
APY80305—UN—01FEB23

Couverture du signal cellulaire

- Obstacles internes cartographiés (p. ex. cours d'eau, affluents et structures permanentes)

**IMPORTANT:** Ne pas créer de passages étroits avec la bordure extérieure pour connecter plusieurs champs.

B—Surface du champ approuvée pour l'autonomie (plus de 3X)  
X—Largeur de l'équipement



APY80306—UN—01FEB23

Obstacle interne cartographié

A—Bordure extérieure d'autonomie  
B—Contour de bout de champ  
C—Bordure intérieure non franchissable  
D—Bordure intérieure franchissable

- Champs avec un seul angle de passage rectiligne (exemple: l'ensemble du champ se trouve à 5° nord.)
- Champs permettant des bordures de bout de champ pour trois passages de bout de champ ou plus

ZIDXK1X,1759921925938-28-28OCT25

## Configuration du champ

Aucun objet mobile ne doit se trouver dans le champ.

Tous les objets laissés intentionnellement dans le champ doivent avoir une bordure cartographiée autour d'eux. Le système de perception ne remplace pas une bonne cartographie des bordures. Si des objets ne sont pas cartographiés, la machine peut passer dessus sans les voir ou cela peut entraîner des arrêts inutiles.

**NOTE:** Si le système détecte un patinage excessif des roues, le tracteur s'arrête.

**NOTE:** La présence de flaques d'eau dans le champ peut déclencher l'alerte *Obstacle détecté*.

ZIDXK1X,1759921923323-28-28OCT25

## Parcelles et limites



PC28766—UN—25AUG22

Application Parcelle et bordures

Les noms des parcelles sont utilisés pour organiser les informations, de sorte à trouver plus facilement les données, comme les lignes de guidage par exemple. L'utilisation de noms de parcelle est facultative et "----" s'affiche lorsque les noms ne sont pas définis.

Utiliser l'application Parcelle et bordures pour:

- Sélectionner un nom d'emplacement de parcelle à utiliser pour toutes les autres applications.
- Créer un nom de client, d'exploitation ou de parcelle.
- Modifier le nom d'un client, d'une ferme ou d'une parcelle.
- Associer une parcelle à une autre exploitation ou à un client différent.
- Effacer un client, une ferme ou une parcelle.
- Créer des limites et des jeux de limites.

Cocher la case Client, Ferme et Parcelle pour configurer l'emplacement actuel et choisir le nom de parcelle utilisé pour toutes les autres applications.

**NOTE:** Il est nécessaire d'enregistrer les données pour le client, la ferme et la parcelle appropriés lorsque l'on gère des données à l'aide du John Deere Operations Center.

### Intégration avec le guidage

- Une parcelle peut être associée à un passage de guidage quand le passage est créé, ou en modifiant le passage.
- La liste des pistes de guidage peut être filtrée par nom de parcelle.

## Module de page d'exécution

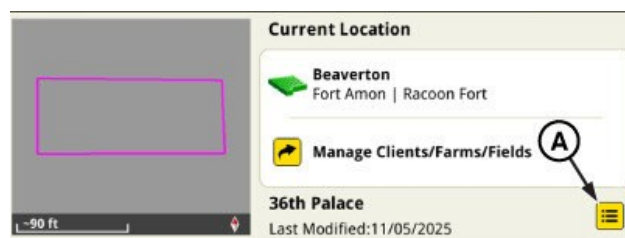
Un module Emplacement pour l'application Parcelles est disponible dans l'application Gestionnaire de configuration. Il est disponible sur la page d'exécution de guidage par défaut et peut être ajouté à toute page d'exécution.

Sélectionner une parcelle dans le module Emplacement pour:

- Filtrer la liste des passages de guidage.
- Associer de nouvelles pistes à la parcelle quand elles sont créées.
- Commencer de nouvelles ou continuer les données de travail précédentes.

### Naviguer jusqu'aux parcelles et bordures

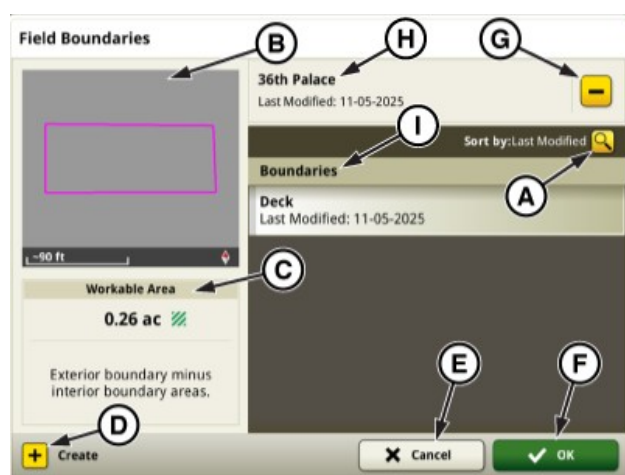
1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Parcelles et contours.



PC697603—UN—29JAN26

Symbole liste

### A—Symbole liste



PC697604—UN—12FEB26

Limites de champ

- A—Loupe: Trier ou filtrer les limites disponibles selon différents critères
- B—Partie supérieure: Limite actuellement active ou sélectionnée
- C—Surface exploitable: Surface calculée couverte par la limite
- D—Bouton Plus: Permet de créer une nouvelle limite
- E—Annulation: Annuler la sélection ou toute modification
- F—Envoyer: Soumettre les modifications de sélection de limite de champ

G—Bouton Moins: Permet de désélectionner la limite actuelle  
H—Sélection de la limite actuelle  
I—Autres limites disponibles

**NOTE:** La sélection de limite active actuelle dans l'Operations Center ne met pas automatiquement à jour la limite sélectionnée pour un client, une exploitation ou une parcelle. Les limites sont sélectionnées manuellement.

## Gérer les clients/exploitations/champs

### Organisation des parcelles



PC28767—UN—25AUG22

A—Client  
B—Ferme  
C—Parcelle

Utiliser la hiérarchie suivante pour faciliter l'organisation des données:

- Les clients (A) sont au sommet de l'organisation.
- Les fermes (B) correspondent au niveau intermédiaire de l'organisation. Une ferme peut être associée à un client.
- Les parcelles (C) sont à la base de l'organisation. Une parcelle peut être associée à une ferme et à un client.

Il n'est pas nécessaire de respecter une hiérarchie stricte; il est possible d'utiliser uniquement un nom de parcelle et de ne pas indiquer les noms de la ferme et du client. Il est également possible de ne pas utiliser de nom de parcelle.

Cela dépend de la quantité de données à conserver. S'il y a un grand nombre de données, il est utile de les organiser.

**NOTE:** Sur les consoles John Deere précédentes, les cartes et lignes de guidage étaient sauvegardées en fonction des noms de parcelles. Dans la console G5, les données sont enregistrées sous forme de points de latitude et de longitude. Le nom de la parcelle sert uniquement à filtrer les données.

### Sélection et filtrage des noms

Dans la hiérarchie Client, Ferme et Parcelle, sélectionner les clients et les fermes pour trouver les parcelles.

1. Sélectionner l'onglet Client.
2. Dans la liste, sélectionner le client. Le nom du client apparaît sur l'onglet Client.

3. L'onglet Ferme s'affiche automatiquement. Seules les fermes associées au client sont répertoriées.
4. Dans la liste, sélectionner la ferme. Le nom de la ferme s'affiche sur l'onglet Ferme.
5. L'onglet Parcelle s'affiche automatiquement. Seules les parcelles associées au client et à la ferme sont répertoriées. Sélectionner la parcelle.

### Dépose du filtre

Supprimer le filtre en sélectionnant le bouton Supprimer les sélections.

### Création et modification des noms

**NOTE:** Les clients, les exploitations ou les parcelles ne doivent pas être renommés après l'enregistrement des données. S'ils sont renommés, modifier le nom dans d'autres emplacements, comme le John Deere Operations Center.

Les noms des clients, des exploitations et des parcelles ne peuvent pas être dupliqués. Les noms associés à différents clients et fermes doivent être uniques.

#### Onglets Client et Ferme

Lorsque l'onglet Client ou Ferme est sélectionné, sélectionner le bouton Éditer en bas de la page pour afficher la liste Éditer client ou Éditer ferme.

Sur l'une des listes, sélectionner l'un des noms de client ou de ferme pour l'éditer ou sélectionner le bouton Nouveau en bas de la page pour créer un nom.

#### Onglet Parcelle

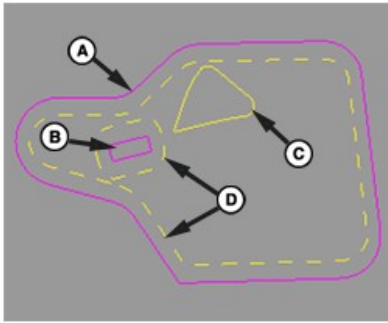
Lorsque l'onglet Parcelle est sélectionné, surligner le nom de la parcelle et sélectionner le bouton Éditer pour éditer une parcelle. Sélectionner le bouton Nouveau en bas de la page pour créer un nom.

### Suppression des noms

Pour supprimer un nom, éditer le client, la ferme ou la parcelle puis sélectionner le bouton Supprimer sur la page Éditer.

- La suppression d'un client entraîne la suppression de toutes les fermes et parcelles associées à ce client.
- La suppression d'une ferme entraîne la suppression de toutes les parcelles associées à ce client.

## Limites de champ



PC28768—UN—25AUG22

- A—Limite extérieure (rose)  
 B—Limite intérieure non praticable (rose)  
 C—Limite intérieure praticable (jaune)  
 D—Limite de bout de champ (jaune)

Le contour extérieur (A) délimite le périmètre d'une parcelle.

*NOTE: Un contour extérieur est requis pour pouvoir générer et utiliser des contours intérieurs.*

Les limites intérieures délimitent les zones importantes de la parcelle. Ces limites peuvent être impraticables (en rose) ou praticables (en jaune). Une limite impraticable peut-être par exemple un puits, et une limite praticable peut être par exemple une voie d'eau.

Les contours de bout de parcelle (pointillés jaunes) (D) délimitent les zones de la parcelle comportant un rang d'extrémité ou un virage en bout de rang. Ils sont générés à l'intérieur du contour extérieur et autour des contours intérieurs impraticables.

Associés au Contrôle de section, les contours empêchent l'application du produit à l'intérieur des zones indiquées pour la parcelle et à l'extérieur de la parcelle.

### Calcul de la zone

Une zone délimitée par un contour est calculée sur un plan en deux dimensions. Toutes les zones délimitées par un contour intérieur actif sont soustraites de la zone délimitée par le contour extérieur. Les variations d'élévation ne sont pas prises en compte dans le calcul de la zone délimitée par un contour.

Les totaux des travaux tiennent compte des variations d'élévation dans les totaux des travaux sur la zone. En raison des différences de calcul, les totaux de contours et de travail varient.

La génération d'un contour à l'aide d'une carte de couverture nécessite:

- Nom de champ
- Carte de couverture sans interruptions dans la couverture autour de l'extérieur du champ

La génération d'une bordure en roulant nécessite:

- Nom de champ
- Récepteur StarFire avec signal SF1 ou mieux

La création d'une bordure autonome nécessite:

- Nom de champ
- Contour tracé en conduisant
- Récepteur StarFire 7000/7500 avec signal SF-RTK ou RTK

### Bordures d'autonomie

Une bordure d'autonomie est une bordure de haute qualité qui contient des attributs de répétabilité et est enregistrée pour répondre aux exigences de sécurité définies pour le fonctionnement autonome.

Les bordures d'autonomie doivent être des bordures pilotées enregistrées à l'aide du récepteur StarFire 7000/7500 et de la console de génération 4/G5 pour fournir la précision et la répétabilité nécessaires à une automatisation et une autonomie complètes de la parcelle. Les informations sont capturées et stockées avec les données au moment de l'enregistrement de la bordure pilotée.

Les bordures d'autonomie sont représentées avec la couleur bleue et affichent une icône d'autonomie bleue adjacente au nom ou au type de bordure.

Les bordures qui ne répondent pas aux exigences d'autonomie sont représentées avec la couleur orange et affichent une icône d'autonomie noire adjacente au nom ou au type de bordure.

Une ligne en pointillés représente une prédiction de la qualité de ce segment de la bordure si l'utilisateur devait effectuer la prochaine action disponible, telle que la sélection de Sauvegarder.

Par exemple, lors de l'enregistrement, une ligne pointillée relie le point actuel au point de départ de l'enregistrement. La ligne en pointillés change de couleur, bleue ou orange, selon que ce segment serait autonome (bleu) ou non autonome (orange) si la limite était sauvegardée à ce moment.

*NOTE: Le point actuel doit être à moins de 100 m (329 ft) du point de départ d'enregistrement et toute condition requise doit être satisfaite pour que le segment soit autonome (bleu).*

Lors de la mise en pause de l'enregistrement, la ligne en pointillés relie le point actuel au point où l'enregistrement a été mis en pause. La ligne en pointillés change de couleur, bleue ou orange, selon que ce segment serait autonome (bleu) ou non autonome (orange) si l'enregistrement était repris à ce moment.

## Vue d'ensemble des bordures d'autonomie

**NOTE:** Les bordures utilisées pour le système d'autonomie doivent répondre aux exigences d'autonomie. Voir Conditions requises pour la cartographie des bordures de champ d'autonomie dans cette section.

Les bordures d'autonomie précises permettent au système d'autonomie de fonctionner de manière sûre et précise. La bordure de champ est utilisée comme point de référence pour ces produits. La précision est la clé du succès et du contrôle précis de la machine.

Le système autonome utilise une bordure d'autonomie pilotée pour l'extérieur et des bordures infranchissables pour naviguer en toute sécurité dans la parcelle et rester à l'intérieur d'une zone de travail désignée. Les bordures qui ne répondent pas aux exigences d'autonomie sont représentées en couleur orange ou rouge.

| Qualité de l'affichage    | Pas d'autonomie                    |                                                                                                                                        |                                                                                                                | Autonomie                                                                                                                     |
|---------------------------|------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                           | Inconnu                            | Basique                                                                                                                                | Avancé                                                                                                         | Autonomie                                                                                                                     |
| Méthode                   | -                                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>Importé</li> <li>Dessiné à la main</li> <li>D'une opération précédente</li> <li>Mené</li> </ul> | Mené                                                                                                           | Mené                                                                                                                          |
| Mode de correction        | -                                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>Numérisé</li> <li>SF1</li> <li>SF2</li> </ul>                                                   | <ul style="list-style-type: none"> <li>SF3</li> <li>RTK</li> <li>RTKX</li> <li>mRTK</li> <li>SF-RTK</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>RTK</li> <li>RTKX</li> <li>SF-RTK</li> </ul>                                           |
| Exigences supplémentaires | Aucun(e)                           | Aucun(e)                                                                                                                               | Aucun(e)                                                                                                       | Tous les éléments de la liste de contrôle Détails doivent être remplis                                                        |
| Modification              | Aucune restriction de modification | Aucune restriction de modification                                                                                                     | Aucune restriction de modification                                                                             | Les modifications qui réduisent la bordure sont autorisées. Les modifications qui étendent la bordure ne sont pas autorisées. |
| Cas d'utilisation         | À utiliser avec                    | <ul style="list-style-type: none"> <li>Cartes</li> </ul>                                                                               | Tous les cas d'utilisation                                                                                     | Tous les cas                                                                                                                  |

| recommandée                                   | précaution | Signalements                                                                                                                                                    | de base ainsi que:                                                                                                                                                                                                                                                                         | d'utilisation avancée ainsi que: Autonomie                                                                       |
|-----------------------------------------------|------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                               |            | <ul style="list-style-type: none"> <li>Détection de champ</li> <li>Météo</li> <li>Logistique</li> <li>Vitesse sol prédictive</li> <li>Automatisation</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>Contrôle de sections</li> <li>AutoTrac (passage de bordure)</li> <li>Automatisation de demi-tour AutoTrac</li> <li>Guidage d'équipement AutoTrac</li> <li>AutoPath (rangs)</li> <li>AutoPath (bordures)</li> <li>John Deere Machine Sync</li> </ul> | La qualité des bordures d'autonomie est une condition requise pour une utilisation avec les solutions autonomes. |
| Couleur des bordures lors de l'enregistrement | Rouge      | Rouge                                                                                                                                                           | Orange                                                                                                                                                                                                                                                                                     | Bleu                                                                                                             |

Si la précision de l'enregistrement de bordure chute en dessous de 80%, la bordure enregistrée ne sera plus compatible avec l'autonomie.

Les éléments suivants peuvent entraîner une baisse de la précision de l'enregistrement de bordure en dessous de 80%:

1. Zone d'ombre
2. Le calibrage du module de compensation de terrain n'a pas été effectué sur le récepteur.
3. Temps d'acquisition du signal du récepteur inapproprié.
4. Le sens de montage du récepteur a changé.
5. Un nouveau récepteur a été posé.
6. Le récepteur a été rebranché.
7. Les dimensions de décalage du récepteur ont changé.

**⚠ ATTENTION: Prévenir tout risque de blessure ou de dommage matériel. Placer des bordures d'autonomie extérieures et des bordures infranchissables intérieures à au moins 1,5 m (5 ft) des éléments suivants:**

- Logements, propriétés privées, bâtiments et voies publiques
- Surfaces de terrain en pente supérieure à 11 degrés (20% de nivellement)

- Trous, fossés, ravins, talus escarpés, plans d'eau et autres dénivellements
- Turbines éoliennes, poteaux électriques et équipement d'irrigation à pivot central
- Éléments à suspension basse tels que les câbles électriques, les branches et les haubans
- Admissions ou stockage de propane et de gaz naturel.

**IMPORTANT:** Ne pas créer de passages étroits avec la bordure extérieure pour connecter plusieurs champs.

*NOTE: Toutes les conditions pouvant entraîner un danger ne sont pas répertoriées. Être attentif à toute situation dans laquelle la stabilité de la machine peut être compromise, à tout danger qui n'est pas clairement visible ou à toute augmentation de la présence humaine.*

**IMPORTANT:** La topographie du champ peut changer d'année en année et de saison en saison. Si cela se produit, la parcelle doit être recartographiée. Exemples: érosion, fossés, glissements de terrain, enfoncements.

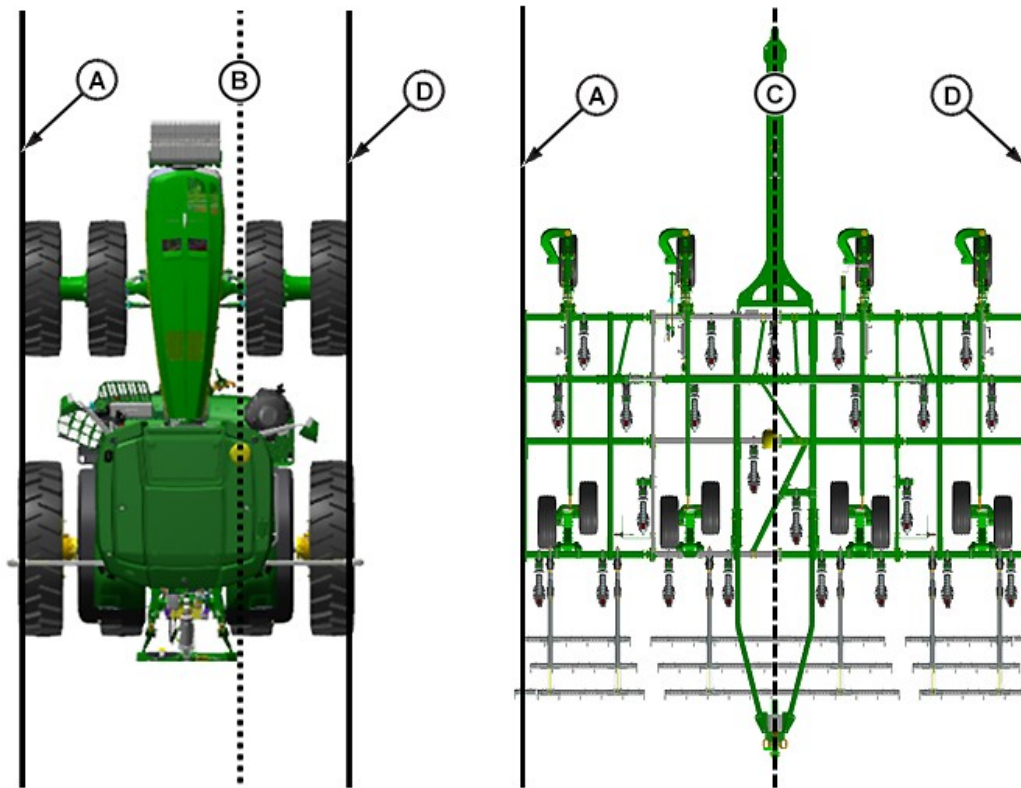
Décalages d'enregistrement de bordure d'autonomie:

 **ATTENTION:** Prévenir tout risque de blessure ou de dommage matériel. Des décalages de bordure incorrects et des dimensions d'équipement incorrectes peuvent entraîner un passage de la machine à travers des zones dangereuses. Vérifier les décalages de bordure et les dimensions de l'équipement avant la cartographie.

Un décalage d'enregistrement de bordure d'autonomie peut être généré à partir du GPS de la machine ou du point de travail de l'équipement en fonction de l'équipement utilisé pour la cartographie. Si une bordure est enregistrée à l'aide d'une machine sans équipement, utiliser le GPS de la machine. En cas d'utilisation d'un équipement avec un récepteur pour l'enregistrement, utiliser le point de travail de l'équipement.

- GPS de la machine
  - Récepteur StarFire universel - Le décalage d'enregistrement de bordure est mesuré en utilisant la distance entre le bord de la machine et le centre du récepteur.
  - Récepteur StarFire intégré - L'enregistrement de bordure est mesuré en utilisant la distance entre le bord de la machine et le centre du récepteur. Pour tous les récepteurs intégrés, utiliser le centre de la machine comme point de référence, quel que soit l'emplacement du récepteur.
- Point de travail de l'équipement - Le décalage d'enregistrement de bordure est mesuré en utilisant la distance entre le bord de l'équipement et le centre de l'équipement.

*NOTE: Pour tout récepteur universel utilisé, machine ou équipement, s'assurer d'établir les décalages latéraux GPS corrects dans le profil de la machine ou de l'équipement pour assurer un placement précis de la bordure.*



Mesure du décalage d'enregistrement de bordure d'autonomie

APY80353—UN—23FEB23

A—Bord gauche du châssis  
B—Centre du récepteur universel de la machine

**NOTE:** Si le récepteur universel de la machine n'est pas monté sur l'axe médian de la machine, établir un décalage latéral dans le profil de la machine pour tenir compte de l'emplacement de montage précis. Utiliser ensuite le centre du récepteur à gauche ou à droite pour le décalage d'enregistrement de bordure.

**NOTE:** Si le récepteur d'équipement n'est pas monté au niveau de l'axe médian de l'équipement, veiller à établir un décalage latéral dans le profil de l'équipement pour tenir compte de l'emplacement de montage précis. Utiliser ensuite l'axe médian de l'équipement pour mesurer à gauche ou à droite le décalage d'enregistrement de bordure. Les valeurs de décalage à gauche et à droite de l'axe médian de l'équipement sont égales et l'emplacement du récepteur de l'équipement n'influence pas les valeurs de décalage d'enregistrement de bordure.

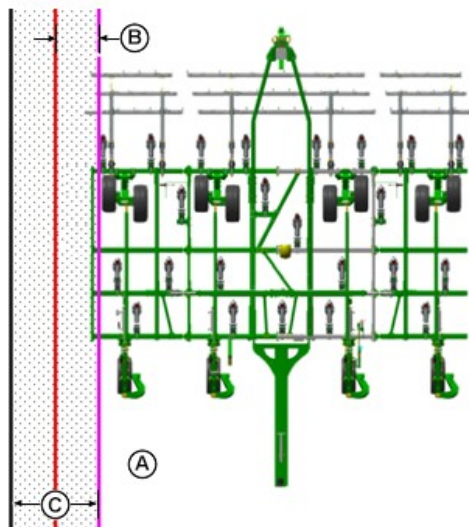
C—Centre de l'équipement  
D—Bord droit du châssis

de lestage de la machine, etc.) dans la zone tampon lors du travail dans la parcelle. Le niveau de suspension autorisé dans la zone tampon est appliqué avec la tolérance de travail. La distance entre la tolérance de travail et la zone tampon maximale peut varier en fonction du type d'équipement et de la qualité GPS, mais la tolérance de travail ne dépassera jamais la zone tampon. Si l'équipement s'arrête dans la zone tampon, repositionner l'équipement selon le besoin.

**IMPORTANT:** Éviter les défaillances de fonctionnement autonome. La cartographie détaillée des bordures du champ d'autonomie est un élément essentiel pour assurer un fonctionnement autonome réussi. Pour plus d'informations, voir Conditions requises pour la cartographie des bordures de champ d'autonomie dans cette section.

### Surplomb d'équipement:

Pendant le fonctionnement, l'équipement d'autonomie peut être physiquement suspendu (équipement, centrales clignotantes, attelage d'équipement, masses



APY80321—UN—21FEB23

Distance minimale par rapport aux dangers

- A—Bordure d'autonomie ou infranchissable
- B—Tolérance de travail
- C—Zone tampon, 1,5 m (5 ft)

#### Conditions requises pour la cartographie des bordures de champ d'autonomie

- **Piloté par la console :** La façon la plus précise de représenter numériquement les bordures du champ est de les conduire physiquement pendant que le système GPS enregistre l'emplacement de la machine. Les bordures doivent être pilotées et créées sur une console. Les bordures créées ou modifiées hors de la console ne fonctionneront pas pour l'autonomie.
- **Précision GPS:** Lors de l'enregistrement des bordures extérieures, si la précision GPS chute en dessous de 80%, la bordure ne répond pas aux

exigences d'autonomie. Attendre que le signal s'améliore et recartographier la zone.

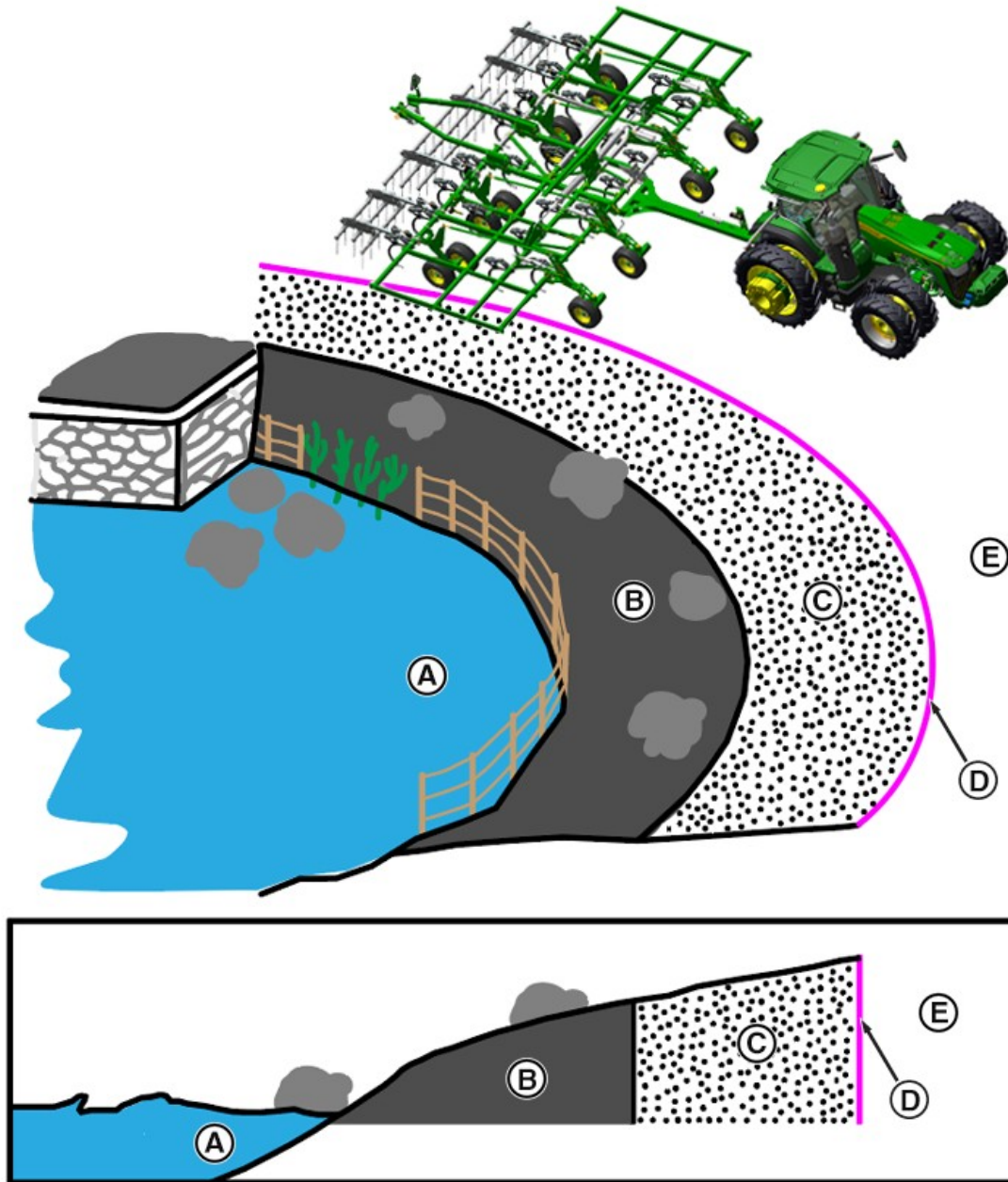
- **Dimensions:** Lors de l'enregistrement d'une bordure menée, toutes les dimensions de l'équipement et du récepteur doivent être précises. Le décalage latéral GPS est essentiel pour s'assurer que les décalages d'enregistrement des bordures sont correctement appliqués.

**⚠ ATTENTION: Prévenir tout risque de blessure ou de dommage matériel. Des décalages de bordure incorrects et des dimensions d'équipement incorrectes peuvent entraîner un passage de la machine à travers des zones dangereuses. Vérifier les décalages de bordure et les dimensions de l'équipement avant la cartographie.**

- **Pause et retour:** Utiliser les boutons Pause et Retour automatique si nécessaire pour arrêter et commencer l'enregistrement des bordures lors de la rencontre des coins. Cette pratique permet d'éviter les formes de bordure inexactes. La machine doit être à moins de 100 m (328 ft) de l'emplacement de pause pour maintenir la qualité d'autonomie pour ce segment. Si le retour automatique est sélectionné à plus de 100 m (328 ft) de l'emplacement de pause, le segment sera classé comme non compatible avec l'autonomie.

*NOTE: Pour la version logicielle 25.2 (10.31.xxx-XXX) et antérieure, la distance de pause et d'accrochage est de 5 m (17 ft).*

*NOTE: Le fonctionnement normal peut inclure une certaine suspension d'équipement dans la zone tampon. Ceci est acceptable. Une suspension excessive (avant de dépasser la zone tampon) peut entraîner l'arrêt du système d'autonomie.*



Dangers et pentes

APY80302—UN—02FEB23

A—Danger  
B—Danger  
C—Tampon, 1,5 m (5 ft)

D—Bordure de fonctionnement d'autonomie  
E—Surface du champ

ch177nn,1738323754322-28-12FEB26

## Cartographie



Cartographie

PC28771—UN—25AUG22

L'application Cartographie est utilisée pour afficher les caractéristiques spatiales, telles que:

- Guidage
- Couverture et données de travail
- Préconisations basées sur carte

La vue de carte peut être ajoutée à des pages d'exécution utilisant plusieurs modules de taille différente dans l'application Gestionnaire de configuration.

### Naviguer vers Cartographie

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Cartographie.

### Cartes des données de travail

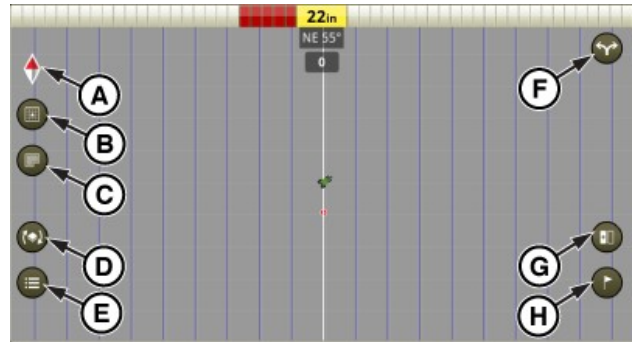
*NOTE: Les cartes des données de travail sont effacées lorsque le nouveau travail commence. Pour plus d'informations sur le démarrage du nouveau travail, voir Configuration du travail dans cette section ou l'Aide sur écran de la configuration du travail.*

Les données de travail incluent les informations sur la dose, le produit et la couverture (l'état de fonctionnement). Elles sont enregistrées par rapport à la position GPS (système de positionnement par satellites) et à l'heure.

Les fichiers de données de travail incluent les informations suivantes:

- Durée
- Latitude et longitude
- Altitude
- Nom de la parcelle (s'il a été configuré par l'opérateur)
- Couverture
- Documentation

Le volume de données de travail pouvant être enregistré pour chaque nom de parcelle est illimité. La seule limite est la capacité de la mémoire de la console. La mémoire disponible de la console est indiquée sous Centre d'état sur la page principale.



PC649529—UN—11OCT24

Cartographie

**Boussole (A):** Indique la direction cardinale sur la carte. Sélectionner Boussole (A) pour alterner entre les modes Cap vers le haut de la machine et Nord vers le haut.

- **Cap vers le haut de la machine:** Par défaut, la boussole est dans ce mode, où le cap de la machine se trouve en haut de l'écran et la vue tourne avec le cap de la machine (similaire à la vue en perspective).
- **Nord vers le haut:** Dans ce mode, le nord est toujours en haut de l'écran et la vue ne tourne pas avec le cap de la machine (similaire à la vue fixe de la parcelle).

**Vue de carte (B):** Sélectionner pour changer la vue de carte.

- **Vue de parcelle:** Une vue du dessus de la machine et de la parcelle. La vue est ajustée au fur et à mesure que la machine se déplace dans la parcelle.
- **Vue en perspective:** Affiche la parcelle telle que l'utilisateur la voit. La vue est ajustée au fur et à mesure que la machine se déplace dans la parcelle.
- **Vue de parcelle fixe:** Une vue du dessus de la machine et de la parcelle. La vue n'est pas ajustée lorsque la machine se déplace sur la parcelle mais il est possible de réaliser un panoramique de la vue.

**Vue de parcelle (C):** Sélectionner pour effectuer un zoom arrière sur les bords de bordure. S'il n'y a pas de bordure, la carte effectue un zoom arrière jusqu'à l'extension de la couverture.

**Basculement entre les couches cartographiques (D):** Sélectionner pour alterner entre les types de carte. Les informations affichées dans la légende changent en fonction du type de carte sélectionné.

**Légende (E):** Sélectionner pour afficher la légende de la carte.

**Prévision 1/2 tour (F):** Alerte l'utilisateur en prévoyant la fin du passage et affiche la distance avec la fin du passage sur la vue de carte.

**Scission (G):** Activer/désactiver la visualisation de plusieurs modules de carte en même temps.

**Jalons (H):** Sélectionner pour ajouter un type de jalon à

la carte ou, dans le cas des jalons de zone et de ligne, pour démarrer l'enregistrement. Les types de jalon sont créés dans l'application Jalons.

### Carte de couverture

Des données de couverture sont affichées pour les endroits où le travail a été effectué. La zone qui a été travaillée une fois est affichée bleu clair, et la zone qui a été travaillée plus d'une fois est affichée bleu foncé. La carte de couverture s'aligne sur la surface traitée totale du Moniteur de travail.

Les données de travail sont affichées sur la carte sur 3,21 km (2 mi) dans toutes les directions depuis l'emplacement GPS actuel.

La carte de couverture est disponible avec toutes les consoles G5. Un récepteur StarFire est requis pour enregistrer les données de couverture.

### Carte de préconisation

Les cartes de préconisation contiennent les informations de dose cible des zones de gestion au sein d'une parcelle. La console les utilise pour modifier automatiquement la dose cible lorsque la machine est utilisée dans chaque zone de gestion.

Les préconisations peuvent être importées dans la console sous forme de fichiers de forme à l'aide du Gestionnaire des fichiers et sont affichées sur la carte lorsqu'elles sont sélectionnées sous Configuration du travail. Les cartes des données de travail sont superposées sur les cartes de préconisation.

Une dose de préconisation nulle est affichée en noir sur la carte. Les doses de préconisation nulles DÉSACTIVENT les sections sous Contrôle de section.

### Types de carte supplémentaires

#### Carte de doses

La carte de doses affiche la dose reçue du contrôleur de la machine ou de l'équipement. Si une surface est couverte plusieurs fois, la dose du passage le plus récent est affichée.

#### Carte de rendement

La carte de rendement affiche le rendement moyen reçu du capteur de débit massique.

#### Carte d'humidité

La carte d'humidité affiche l'humidité moyenne de la récolte reçue du capteur d'humidité.

#### Carte de déchets

La carte de déchets affiche la mesure de matériau non récolté du système de détection.

#### Carte de variété

La carte de variétés affiche les variétés d'une culture plantée dans le champ. Jusqu'à dix couleurs différentes

sont utilisées pour distinguer les variétés. Si plus de dix variétés sont enregistrées, les couleurs sont répétées.

La console G5 documente et affiche la variété récoltée au point central de la largeur de travail de l'unité de récolte. Si le point central de l'unité de récolte est positionné dans un emplacement sans variété définie dans la carte de localisation des variétés, les documents de la console affichent "---" comme variété.

### Carte de produit

*NOTE: La carte du produit ne s'affiche que lors de l'application d'une seule opération liquide.*

La carte de produit affiche les produits ou les applications composées appliquées au champ. Jusqu'à dix couleurs différentes sont utilisées pour distinguer les produits et les applications composées. Si plus de dix produits et applications composées sont enregistrés, les couleurs sont répétées.

### Carte de singularisation

La carte de singularisation affiche une mesure en pourcentage de la performance du système de dosage du semoir pour ce qui est de la distribution d'un seul grain à la fois dans le sol. La couche de carte de singularisation affiche les performances de singularisation de rang par rang.

### Fonctions de carte

**Mouvements:** L'application Cartographie permet aux utilisateurs de naviguer dans les cartes des consoles G5 à l'aide de mouvements. Les mouvements suivants sont disponibles:

1. **Zoom:**
  - a. Rapprocher ou éloigner deux doigts pour effectuer un zoom avant ou arrière.
  - b. Appuyer deux fois avec un doigt, maintenir et faire glisser vers le haut ou vers le bas pour un zoom d'un doigt.
  - c. Appuyer deux fois avec un doigt pour zoomer progressivement.
  - d. Appuyer une fois avec deux doigts pour effectuer un zoom arrière progressif.
2. **Panoramique:** Faire un panoramique sur la carte à l'aide d'un doigt.

*NOTE: Lors du panoramique en vue perspective, l'icône de la machine peut passer d'une position verticale à plate.*

3. **Changement de page d'exécution:** Commencer avec le doigt sur le bord de l'affichage et passer le long de l'affichage pour passer à la page d'exécution suivante, à gauche ou à droite.



Sens de passage

**Visualisation de passage:** Les repères fléchés placés au-dessus des passages indiquent le sens du passage.



Icônes de carte scindée

A—Icône de scission  
B—Icône de fusion

**Carte scindée:** La cartographie permet de scinder un grand écran de carte. Cette fonction permet de visualiser plusieurs couches cartographiques en même temps. Si un module de carte peut être scindé, l'icône de scission (A) s'affiche. Sélectionner l'icône Fusionner (B) pour fusionner les écrans. Les écrans de carte scindés sont verrouillés ensemble. Tout mouvement tel que le panoramique ou le zoom affecte les deux côtés d'une carte scindée.

**Vue satellite:** Un arrière-plan satellite peut être activé/désactivé à l'aide du bouton à bascule Arrière-plan sur la page d'exécution de la cartographie.

**NOTE:** La licence avancée G5 est requise pour activer la couche d'arrière-plan satellite.

ZIDXK1X,1749534195748-28-24SEP25

## Jalons



Jalons

PC28773—UN—25AUG22

Les jalons permettent de marquer les points d'intérêt

dans un champ. Ces points peuvent être utilisés pour le guidage ou la documentation.

Les jalons avertissent les utilisateurs dans la cabine si le chemin actuel de la machine croise une zone, un point ou une ligne jalonnée, ce qui leur permet d'effectuer des réglages immédiats si nécessaire.

**NOTE:** Une alerte provenant d'un jalon placé dans un champ autonome n'influence pas le comportement d'une machine fonctionnant en mode Autonomie. Pour qu'une machine autonome évite une zone ou un objet spécifique, utiliser des bordures.

### Accéder aux jalons

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner Jalons.

### Types de forme de jalon



A—Drapeau d'entrée  
B—Jalon de point  
C—Jalon de zone  
D—Jalon de ligne

PC684076—UN—25SEP25

- Jalon d'entrée (A)—Marquer un point d'entrée de la machine dans le champ.
- Jalon de point (B)—Marquer un point spécifique d'un champ, comme une pierre ou l'endroit où l'épandeur n'avait plus de produit à pulvériser.
- Jalon de zone (C)—Marquer des zones d'intérêt, comme un carré de mauvaises herbes ou une baissière dans un champ.
- Jalon de ligne (D)—Marquer des lignes dans un champ, comme des lignes de dalles de drainage ou des clôtures.

**NOTE:** Si un point de travail est défini, le jalon est enregistré sous le point de travail. Si aucun point de travail n'est défini, le jalon est enregistré directement sous le récepteur GPS.

ch177nn,1738294533577-28-24SEP25

## Jalons d'entrée



Drapeau d'entrée

PC620771—UN—08AUG24

Les jalons d'entrée sont définis ou créés par l'utilisateur pour spécifier l'emplacement d'entrée de la machine dans la parcelle. La méthode idéale pour placer les jalons est près de la ligne de bordure où se trouve une entrée de parcelle. Il n'y a pas de limite pour le placement des jalons dans la parcelle. Ils peuvent être placés à l'intérieur de la bordure, à l'extérieur de la bordure ou à l'emplacement actuel de la machine également.

Il est conseillé de limiter le nombre de jalons placés dans la parcelle pour des performances optimales de la machine. Les jalons d'entrée peuvent être définis via la console, l'Operations Center et l'application mobile Operations Center.

ZIDXK1X, 1759921986197-28-28OCT25

## Configuration du travail



Configuration du travail

PC28769—UN—25AUG22

Utiliser Configuration du travail pour changer d'équipements ou de parcelles, ou pour appliquer un produit différent. Les paramètres disponibles dans l'application Configuration du travail change en fonction de l'opération.

Utiliser l'application Gestionnaire de configuration pour ajouter la touche de raccourci Configuration du travail à la barre de raccourcis.

### Accès à Configuration du travail

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Configuration du travail.

### Résumé du travail

Utiliser le Résumé du travail pour sélectionner les détails de fonctionnement, tels que le produit, le type de récolte et la dose cible/préconisation.

### Liste de travail

Sélectionner la liste de travail à afficher et sélectionner un travail planifié, partagé ou archivé.

- Planifié - Sélectionner un programme de travail importé et configurer automatiquement la console pour commencer l'exécution du travail.
- Partagé - Sélectionner et joindre un groupe de travail pour partager la couverture, la position de la machine et les passages de guidage.
- Historique - Sélectionner et reprendre les événements de travail précédents.

## Nouveau travail



Bouton Nouveau travail

PC28710—UN—25AUG22

Sélectionner le bouton Nouveau travail pour effacer les données de travail de la carte pour le champ sélectionné. Si le nom du champ n'est pas sélectionné, toutes les données de travail enregistrées sans nom de champ sont sauvegardées dans la liste de travail et seront effacées de la carte.

Autres conditions de démarrage de nouveau travail:

- Le conducteur modifie le client, la ferme ou la parcelle et ne reprend pas le travail.
- L'utilisateur modifie la culture pendant l'ensemencement ou la récolte. Si plusieurs opérations sont présentes, un nouveau travail est lancé pour l'opération qui a été modifiée.
- L'utilisateur modifie le produit ou le mélange sec lors de l'application d'une opération à sec ou à gaz. Si plusieurs opérations sont présentes, un nouveau travail est lancé pour l'opération qui a été modifiée.
- L'utilisateur modifie le produit ou l'application composée lorsque plusieurs opérations liquides sont appliquées activement. Le nouveau travail est lancé pour l'opération qui a été modifiée.

**NOTE:** Le changement de produit ou d'application composée lors de l'application d'une seule opération liquide ne génère pas automatiquement de nouveau travail. Le bouton Nouveau travail doit être sélectionné si un nouveau travail est désiré.

- Un nouvel équipement ou une nouvelle plate-forme est détecté(e), qui crée un ensemble d'opérations qui ne correspondent pas à un ensemble d'opérations précédentes.
- Un équipement ou une plate-forme précédemment détecté(e) est déconnecté et un équipement ou une plate-forme virtuel(le) est créé(e).
- L'utilisateur rejoint un groupe de partage de travail et toute autre condition indiquée s'applique.

## Dose cible/préconisation



Préconisation

PC28806—UN—29AUG22

La console ne prend en charge que le format Shapefile ArcGIS.

Un nombre illimité de préconisations peut être importé.

Chaque préconisation a un nombre illimité de zones de dose.

Il n'y a pas de minimum mesurable à la taille de zone de dose.

### Sélection de la dose de plusieurs zones

Sélectionner la zone de saisie Sélection de la dose de plusieurs zones pour sélectionner la méthode utilisée par l'affichage pour déterminer la dose cible sur une ou plusieurs sections divisées:

- La plus élevée - Utilise la dose de préconisation la plus élevée parmi toutes les doses comprise dans la zone de couverture d'un doseur donné.
- La plus basse - Utilise la dose de préconisation non nulle la plus basse parmi toutes les doses comprises dans la zone de couverture d'un doseur donné.
- Moyenne - Utilise une dose de préconisation moyenne pondérée, non nulle, dérivée de toutes les doses comprises dans la zone de couverture d'un doseur donné.
- La plus courante - Utilise la dose de préconisation non nulle qui couvre la plus grande partie de la zone de couverture d'un doseur donné.

Par défaut, la dose de plusieurs zones est définie sur la plus élevée. La dose de plusieurs zones peut être configurée pour chaque opération unique. La sélection pour une opération donnée persiste indéfiniment sauf si une réinitialisation d'usine est effectuée. Après une réinitialisation d'usine, l'affichage règle toutes les opérations sur la plus élevée.

### Tâches ISOBUS

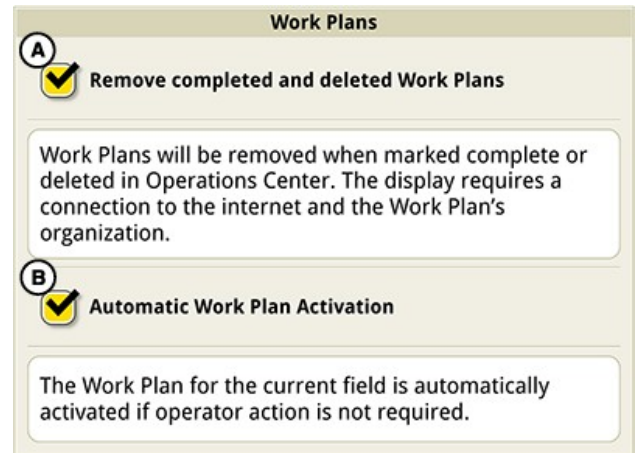
La console John Deere G5 peut enregistrer les totaux ISOBUS fournis par les équipements certifiés AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation) avec TC-GEO (contrôleur de tâches référencé) et par les pulvérisateurs tractés John Deere. Tous les totaux fournis par l'équipement ISOBUS, tels que la durée, la surface, la masse et le volume, sont enregistrés dans la tâche.

### Conditions

Utiliser Conditions pour saisir manuellement des conditions météo ou de terrain et les notes de travail lors du travail sur la parcelle.

**NOTE:** Si une station météorologique mobile est active, il n'est pas possible d'entrer manuellement des conditions météo.

## Paramètres du plan de travail



PC29324—UN—28NOV23

Paramètres du plan de travail

- A—Dépose des plans de travail terminés et supprimés**  
**B—Activation automatique du plan de travail**

Supprimer les plans de travail terminés et supprimés (A)—Lorsque ce paramètre est activé, une fois qu'un plan de travail atteint 90% de son achèvement ou n'a pas été utilisé pendant au moins 2 semaines, il est marqué comme terminé et supprimé de la liste des travaux.

Activation automatique du plan de travail (B)—Lorsque ce réglage est activé, dès qu'une parcelle pour laquelle un plan de travail existe est saisie, il est automatiquement activé. Cependant, si des conflits sont présents, ils doivent être résolus pour que ce réglage fonctionne correctement.

ct47125,1708275985144-28-18FEB24

## Totaux de travail



PC28770—UN—25AUG22

Totaux de travail

Les totaux sont affichés pour la parcelle et l'opération de travail actifs. Pour changer de parcelle, aller dans l'application Champs et limites et saisir l'emplacement en cours. Utiliser l'application Gestionnaire de configuration pour ajouter des modules Totaux de travail à la page d'exécution.

### Accéder à l'application Totaux de travail

1. Sélectionner Menu.

- Sélectionner l'onglet Applications.
- Sélectionner l'application Totaux de travail.

### Opération de travail

Si plusieurs opérations de travail sont enregistrées, appuyer sur le bouton pour choisir un type d'application.

Si plusieurs variétés ou produits sont enregistrés pour une même opération, des totaux séparés pour chaque élément sont affichés après les totaux de la parcelle.

*NOTE: D'autres totaux de travail spécifiques sont disponibles pour certaines machines et équipements. Se reporter à Aide sur écran pour plus d'informations.*

*NOTE: Certains totaux de travail peuvent ne pas être visibles en raison de la configuration de la machine ou de l'équipement, ou d'un calibrage incorrect.*

### Surface

La surface est la surface totale qui a été traitée depuis l'activation de l'enregistrement de travail. Le calcul est basé sur la largeur de travail de l'équipement, la vitesse de déplacement et la durée de travail.

La surface restante est la surface de la parcelle n'ayant pas encore été traitée. Le calcul requiert une bordure extérieure et prend en compte les bordures intérieures.

### Durée

Le temps correspond au temps d'enregistrement du travail pour l'opération actuelle mesurée au dixième d'heure.

Le temps restant est le temps estimé pour terminer le travail, il est calculé en fonction de la surface restante et du temps mis pour la surface réalisée.

### Taux

La dose correspond à la quantité totale de grains ou de produit appliquée, divisée par la surface traitée.

### Total appliqué

Le total appliqué correspond au nombre total de grains ou de produit appliqué.

### Produit

Le produit restant correspond à la quantité de produit requise pour terminer le travail. Il est calculé en multipliant la surface restante et la dose.

*NOTE: Lorsqu'une application composée est utilisée, la quantité listée correspond à la totalité de l'application composée et non aux ingrédients qui la composent.*

### Carburant

Carburant correspond à la quantité de carburant consommée lors de l'enregistrement du travail.

### Totaux de charge

Les totaux de charge affichent les données de récolte sélectionnées par charge de la culture récoltée. Lorsque plus de trois valeurs totales sont disponibles, l'utilisateur peut sélectionner les totaux à afficher. Trois valeurs doivent être sélectionnées.

### Totaux partagés

Les totaux de travail peuvent être partagés à l'aide du partage des données sur le terrain. Les totaux partagés sont mis à jour à la fois de manière incrémentielle par la console et lorsque des informations sont reçues d'autres membres du groupe. Pour plus d'informations sur l'adhésion à un groupe de travail, consulter l'aide sur écran de l'application Configuration du travail.

### Totaux personnalisés

Afficher l'historique de travail pour un champ ou un groupe de champs dans une plage de dates sélectionnée. Les totaux personnalisés peuvent être filtrés par client / ferme / champ, culture, opération et produit.

ct47125,1708275985068-28-18FEB24

### Moniteur de travail



Moniteur de travail

PC28775—UN—25AUG22

*NOTE: Certaines valeurs spécifiques à la machine et à l'opération peuvent ne pas être visibles en raison de la configuration de la machine ou de l'équipement, ou de l'absence de calibrage correct.*

Le Moniteur de travail affiche les valeurs moyennes et totales de la machine ainsi que des valeurs se rapportant à la tâche. Sélectionner une valeur sur la page pour afficher une fenêtre contextuelle indiquant cette valeur uniquement. Chacune de ces valeurs peut être placée sur la page d'exécution principale.

Utiliser la touche Réinitialiser en bas de la page pour effacer toutes les valeurs, à l'exception des valeurs instantanées. La date et l'heure de la dernière réinitialisation seront indiquées à côté de la touche.

À droite du bouton Réinitialiser, la section Enregistrement du travail indique si le moniteur de travail est actif et compte actuellement les valeurs. S'il est actif, la lumière clignote.

### Navigation vers Moniteur de travail

- Sélectionner Menu.

2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Moniteur travail.

### Enregistrement du travail

Lorsque l'enregistrement du travail est activé, l'enregistrement de carte et les compteurs nécessitant un déclencheur d'enregistrement s'ajoutent. Les compteurs nécessitant un enregistrement du travail incluent:

- Surface traitée
- Durée de travail
- Productivité
- Consommation moyenne de carburant par surface
- Vitesse de travail moyenne

Sélectionner Enregistrement du travail dans le coin inférieur droit pour afficher une fenêtre contextuelle indiquant les réglages d'enregistrement.

L'état d'enregistrement se base sur le déclencheur d'enregistrement actuel sélectionné dans Profil de l'équipement. Si le déclencheur d'enregistrement n'est pas adapté aux opérations en cours, appuyer sur la touche Éditer pour modifier le déclencheur d'enregistrement sélectionné. Pour plus d'informations, voir la section Profils de l'équipement.

*NOTE: Si le déclencheur d'enregistrement est réglé sur Manuel, l'enregistrement du travail peut être activé ou désactivé par simple pression sur la touche d'enregistrement.*

ch177nn,1728630571459-28-11OCT24

### Enregistrement du travail

Lorsque l'enregistrement du travail est activé, l'enregistrement de carte et les compteurs nécessitant un déclencheur d'enregistrement s'ajoutent. Les compteurs nécessitant un enregistrement du travail incluent:

- Surface traitée
- Durée de travail
- Productivité
- Consommation moyenne de carburant par surface
- Vitesse de travail moyenne

Sélectionner Enregistrement du travail dans le coin inférieur droit pour afficher une fenêtre contextuelle indiquant les réglages d'enregistrement.

L'état d'enregistrement se base sur le déclencheur d'enregistrement actuel sélectionné dans Profil de l'équipement. Si le déclencheur d'enregistrement n'est pas adapté aux opérations en cours, appuyer sur la touche Éditer pour modifier le déclencheur

d'enregistrement sélectionné. Pour plus d'informations, voir la section Profils de l'équipement.

*NOTE: Si le déclencheur d'enregistrement est réglé sur Manuel, l'enregistrement du travail peut être activé ou désactivé par simple pression sur la touche d'enregistrement.*

ct47125,1708275984938-28-18FEB24

### Partage



Partage

PC28774—UN—25AUG22

*NOTE: Pour des performances optimales, toutes les consoles et tous les modems JDLINK doivent utiliser la même version logicielle.*

*NOTE: L'application de partage fonctionne entre les consoles de génération 4 et G5.*

Utiliser l'application Partage pour visualiser les exigences pour le partage des données entre les machines. Le partage des données permet à six utilisateurs de partager des lignes de guidage et des données lors d'un travail sur une même parcelle. Pour rejoindre une équipe, les utilisateurs doivent sélectionner l'onglet liste de travail de l'application Configuration du travail. Pour partager les passages de guidage, l'utilisateur doit ouvrir l'application Guidage AutoTrac.

Les données de travail partagées sont envoyées et reçues par segments de 30 secondes. Avec le transfert de données, une console reçoit généralement des mises à jour de couverture de la part des membres d'un groupe toutes les 30 secondes. La position des membres du groupe se met à jour toutes les 6 secondes.

*NOTE: Les durées de transfert de données peuvent varier selon la puissance de la connexion sans fil.*

Lorsque l'application Partage est activée, les informations suivantes sont partagées entre les consoles:

- Passages de guidage (passages rectilignes et circulaires uniquement)

*NOTE: Les passages de guidage rectilignes créés à l'aide des méthodes Accès machine A + B, Accès machine A + cap ou Accès machine Lat/Lon + cap ne peuvent pas être partagés.*

- Cartes de couverture
- Cartes "tel qu'appliqué"

La couverture, le chevauchement, la couverture partagée et le chevauchement partagé sont affichés à l'aide de couleurs uniques. Les cartes de couverture partagée sont visibles sur certains modules de page d'exécution et dans les applications de guidage et de cartographie AutoTrac.

**Caractéristiques requises pour partager la position de la machine et les lignes de guidage:**

*NOTE: Pour de meilleurs résultats, utiliser un niveau de correction SF2 ou plus. L'utilisation d'un niveau de correction SF1 peut entraîner des passages indésirables vers les passages de guidage partagés et une couverture partagée pouvant avoir un impact négatif sur AutoTrac et les performances de contrôle de section.*

- Les options Synchroniser automatiquement les données de travail et Recevoir les données du groupe de travail sont activées dans les applications Partage ou Gestionnaire de fichiers.
- Un modem JDLINK avec un abonnement JDLINK Connect actif est requis.
- Une console CommandCenter 4600 ou une console universelle 4640 avec une activation du partage des données sur le terrain est nécessaire.
- Un CommandCenter G5 ou une console universelle G5 avec une licence valide pour le partage des données sur le terrain est requise.
- Toutes les consoles de génération 4 et G5 du groupe de travail sont associées à la même entreprise du John Deere Operations Center.
- Les groupes de travail doivent utiliser le même ID de travail.
- Les utilisateurs doivent avoir le même client, la même exploitation et la même parcelle.

**Exigences supplémentaires pour le partage de cartes de couverture et de données de travail:**

- Les utilisateurs doivent avoir la même opération et le même type de culture, de produit ou d'application composée.

*NOTE: Lors de l'utilisation d'une préconisation, les utilisateurs doivent utiliser la même préconisation. Pour les chariots pneumatiques utilitaires à plusieurs trémies, la même configuration de réservoir doit être définie pour chaque chariot du groupe de travail.*

*NOTE: Les cartes de couverture peuvent être partagées entre les machines qui utilisent une seule opération d'application de liquide compatible avec le Contrôle de section et appliquent des produits ou applications composées différents. Le système ne se connecte pas automatiquement au groupe. L'utilisateur doit joindre manuellement les autres machines en sélectionnant le groupe de travail approprié dans la liste de travaux partagés.*

*NOTE: Tous les utilisateurs des machines doivent sélectionner Nouveau travail pour effacer leur couverture locale de la console pour le champ avant de commencer un nouveau travail. De plus, l'un des utilisateurs de la console doit sélectionner le Nouveau groupe pour réinitialiser la couverture partagée des groupes. Une fois cela fait, les consoles restantes peuvent rejoindre le groupe nouvellement créé. Une fois ces étapes terminées, le partage des données sur le terrain fonctionnera comme prévu pour la nouvelle session de travail.*

ct47125,1708275984869-28-08JUL25

## Vidéo



Vidéo

PC684074—UN—19SEP25

**⚠ ATTENTION: Éviter tout risque de blessure grave ou mortelle. Ne pas se fier à la caméra pour éviter toute collision ou détecter la présence de personnes. Toujours faire attention aux alentours lors de l'utilisation de la machine. Lire et assimiler Prévention des accidents en marche arrière dans la section Sécurité.**

**IMPORTANT: Déterminer si l'image de la caméra ou l'application Vidéo est inversée (image miroir) avant d'utiliser l'application Vidéo.**

*NOTE: Se reporter au manuel des ventes agricoles pour obtenir la dernière liste des caméras compatibles.*

L'application Vidéo est utilisée pour observer les zones autour de la machine.

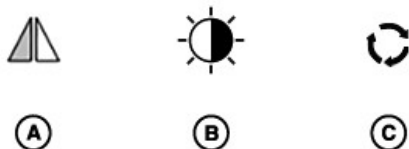
Le CommandCenter G5 peut prendre en charge jusqu'à quatre entrées de caméra.

### Accès à la vidéo

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.

### 3. Sélectionner l'application Vidéo.

#### Commandes de caméra



A—Vidéo miroir  
B—Contraste  
C—Balayage des vues

PC27708—UN—31OCT19

#### Basculement entre les caméras

Si plusieurs caméras sont connectées, choisir les entrées vidéo en sélectionnant les noms des différentes caméras.

*NOTE: La caméra numérique reste affectée à l'affichage sélectionné jusqu'à ce qu'elle soit réaffectée manuellement.*

#### Vidéo miroir

Sélectionner le bouton Vidéo miroir (A) pour simuler un rétroviseur. La sélection de la vue miroir permet d'intervertir les côtés gauche et droit de l'image vidéo.

#### Contraste

*NOTE: Les commandes de contraste ne sont pas disponibles pour les caméras avec une source numérique.*

Régler le contraste vidéo (B) à l'aide des boutons plus (+) et moins (-). Augmenter la luminosité de la vidéo en sélectionnant le bouton plus, et diminuer la luminosité en sélectionnant le bouton moins.

#### Balayage des vues

Sélectionner le bouton Balayer les vues (C) pour balayer les entrées vidéo des caméras actives.

#### Mode Plein écran

Sélectionner la zone de la vidéo à ouvrir en plein écran. Les commandes vidéo en plein écran diffèrent par rapport à l'affichage normal.

#### Flux de caméra

Le flux de caméra affiche les noms de chaque caméra détectée par l'application Vidéo. Sélectionner une caméra de la liste pour l'afficher en mode plein écran.

#### Balayage des vues

En mode plein écran, sélectionner Balayer les vues pour balayer les entrées vidéo des caméras actives. Une entrée vidéo est affichée pendant une durée définie avant de passer à l'entrée vidéo suivante de la liste de caméras. La durée de balayage est définie dans les Réglages avancés.

#### Déclencheurs vidéo

La vidéo peut être visionnée pendant que d'autres fonctions de la machine sont en fonctionnement (par exemple, en marche arrière ou avec la PDF engagée). Les déclencheurs vidéo sont disponibles lorsque des fonctions compatibles de la machine sont détectées.

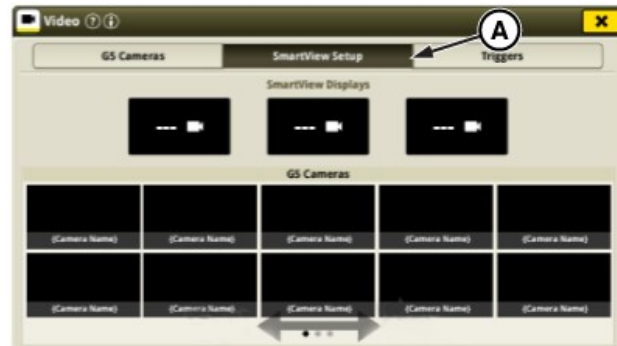
1. Sélectionner Réglages avancés pour configurer les paramètres.
2. Sélectionner un déclencheur.
3. Sélectionner l'entrée caméra pour le déclencheur actuel. La caméra en question est affichée lorsque le déclencheur est activé.

*NOTE: Pour empêcher la vidéo de s'afficher pour un déclencheur, sélectionner Aucune caméra.*

4. Entrer la durée de temporisation de la vidéo. Il s'agit de la durée pendant laquelle la vidéo est affichée une fois le déclencheur désactivé.

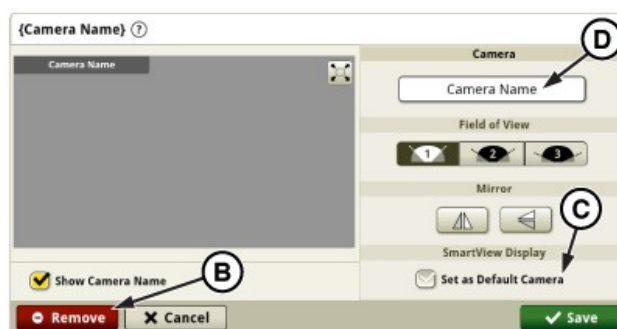
#### Configuration de SmartView

- **SmartView (A)** - Permet à un utilisateur de configurer des caméras vidéo sur son pulvérisateur pour qu'elles soient affichées sur la barre d'affichage SmartView au-dessus du pare-brise afin d'obtenir une meilleure visibilité lors du transport de la machine sur route ou dans des espaces restreints.



PC689867—UN—01OCT25

Onglet de configuration de SmartView



PC689869—UN—06OCT25

Configuration de la caméra

- **Retirer (B)** - Retirer la caméra de l'affectation à l'un des affichages SmartView.

- **Régler comme caméra par défaut (C)** - Cocher cette case pour attribuer la caméra comme vue de caméra par défaut pour cet affichage SmartView.
- **Caméra (D)** - L'utilisateur peut nommer une caméra pour mieux comprendre quel flux de caméra il voit et où il se trouve sur la machine.

*NOTE: L'onglet Configuration Smartview est disponible dans la console CommandCenter.*

ct47125,1708275984738-28-03DEC25

## Configuration des commandes



PC28805—UN—29AUG22

Configuration des commandes

Utiliser l'application Configuration des commandes pour configurer les entrées ISOBUS utilisées pour contrôler les fonctions de l'équipement, ou pour reconfigurer d'autres commandes.

### Navigation vers Configuration des commandes

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Configuration des commandes.

L'application Configuration des commandes et les entrées configurables disponibles varient selon le type de machine. Pour plus d'informations sur l'application Configuration des commandes, voir le livret d'entretien de la machine.

ct47125,1708275984679-28-18FEB24

## Gestionnaire de réglages



PC28715—UN—25AUG22

Gestionnaire de réglages

Utiliser le gestionnaire de réglages pour charger, éditer ou sauvegarder des configurations de la machine et des réglages de l'équipement. Les configurations enregistrées sont utilisées pour restaurer facilement les

réglages utilisés par une machine et un équipement pendant le fonctionnement.

### Naviguer vers le gestionnaire de réglages

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Gestionnaire de réglages.

ct47125,1708275984563-28-18FEB24

## Principe de fonctionnement du ralenti de machine



PC620652—UN—15MAY24

Principe de fonctionnement du ralenti de machine

L'application Ralenti de la machine documente la raison pour laquelle la machine tourne au ralenti. Lorsque la machine s'arrête complètement à 0 km/h (0 mph) pendant une durée spécifiée, une fenêtre contextuelle s'affiche sur la console, invitant l'utilisateur à fournir une raison pour le ralenti de la machine.

La fenêtre contextuelle contient une liste des raisons de ralenti à sélectionner. Les raisons varient en fonction du type de machine et du fonctionnement détecté par la console. Lorsqu'une raison de ralenti est sélectionnée, la raison est envoyée à l'entreprise associée dans le John Deere Operations Center.

Les données collectées peuvent être analysées dans l'Operations Center pour prendre des décisions éclairées en vue d'améliorer l'efficacité.

### Navigation vers Ralenti machine

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Ralenti de la machine.

*NOTE: Pour plus d'informations sur les causes de ralenti, voir l'aide sur écran.*

bvmsit,1715251816294-28-14MAY25

## Commande de jalonnage



PC620653—UN—10MAY24

### Commande de jalonnage

Les jalonnages sont les chemins ou les passages désignés dans un champ où les machines, telles que les tracteurs ou les pulvérisateurs, se déplacent pendant les opérations d'ensemencement, de pulvérisation ou de récolte. Les jalonnages sont généralement créés et enregistrés pendant les opérations d'ensemencement.

L'application Contrôle de jalonnage crée et gère l'utilisation des jalonnages dans un champ. Le contrôle de jalonnage fonctionne avec le contrôle de section.

Utiliser la commande de jalonnage pour optimiser les opérations sur le terrain avec des configurations de jalonnage précises et gérer le mouvement de l'équipement. La commande de jalonnage peut être utilisée pour minimiser le compactage du sol, réduire les dommages aux cultures et améliorer l'efficacité opérationnelle.

### Naviguer jusqu'à Commande de jalonnage

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Commande de jalonnage.

### Niveau de jalonnage

Selon la norme ISOBUS, la commande de jalonnage comporte trois niveaux:

- **Niveau 1**—Offre une gestion de base des jalonnages lors de l'utilisation de passages rectilignes. L'équipement fonctionne comme le "maître", permettant à l'utilisateur de contrôler les réglages de jalonnage directement à l'aide du GPS de la machine (système de positionnement par satellites).
- **Niveau 2**—Permet de travailler avec un rythme asymétrique. Il permet également de sauvegarder les réglages de jalonnage sur la console. Cependant, l'équipement reste le "maître", ce qui permet de garantir une utilisation cohérente.
- **Niveau 3**—Les jalonnages prédéfinis peuvent commander à l'équipement d'activer/désactiver automatiquement les jalonnages. Ce niveau comprend des fonctionnalités avancées pour l'automatisation.

Actuellement, la commande de jalonnage est compatible avec la fonctionnalité de jalonnage ISOBUS niveau 1. Dès qu'un équipement ISOBUS est détecté

comme étant conforme au niveau 1 du jalonnage, le système permet de sélectionner le mode automatique. En mode automatique, l'équipement calcule le jalonnage en fonction de l'entrée GNSS (système mondial de navigation par satellite). À ce stade, l'équipement ISOBUS commande et possède la commande de jalonnage. Le contrôleur de tâches John Deere fournit uniquement les données GNSS et les données de passage de guidage.

**NOTE:** Pour plus d'informations sur les voies de jalonnage, voir l'aide sur écran.

ch177nn,1740568465132-28-26FEB25

# Fonctionnement—Gestionnaire de fichiers

## Gestionnaire de fichiers



Gestionnaire de fichiers

PC28785—UN—29AUG22

L'application Gestionnaire de fichiers sert à transférer des données vers et à partir de la console. Les données peuvent être transférées sans fil via le John Deere Operations Center ou une clé USB peut être utilisée pour transférer les données entre les consoles ou vers un logiciel de bureau compatible.

Il est important de sauvegarder périodiquement les données sur une clé USB.

La mémoire interne de la console est censée avoir une capacité suffisante pour stocker toutes les données d'une machine pour une saison. Un message s'affiche quand la mémoire est pleine à 90%. Il convient d'exporter et de supprimer des données avant que la mémoire ne soit pleine à plus de 90%.

### Navigation vers le Gestionnaire de fichiers

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application Gestionnaire de fichiers.

### Types de données



PC28786—UN—29AUG22

- A—Passages de guidage
- B—Fichiers du gestionnaire de configuration
- C—Profils d'équipement
- D—Profils machine

- Les passages de guidage (A) comprennent les lignes de guidage et les noms des clients, des fermes et des parcelles associés.

**NOTE:** Les passages de guidage en contour adaptatif importés nécessitent au minimum un segment complet. Les lignes de contours adaptatifs, de passages de bordure et AutoPath ne sont pas prises en charge par les données de configuration Data Sync.

**NOTE:** Les lignes de contours adaptatifs, de passages de bordure et AutoPath ne sont pas prises en charge par les données de configuration Data Sync.

**NOTE:** Les passages rectilignes créés à l'aide des méthodes Accès machine A + B, accès machine A + cap ou Accès machine Lat/Lon + cap et les configurations de la machine ne peuvent pas être exportés ou importés. La ligne de guidage est importée en tant que passage 0.

**NOTE:** Lors de l'exportation des données, les passages de guidage partagés provenant du partage de données sur le terrain sont aussi exportés.

- Les fichiers (B) de gestionnaire de configuration peuvent être transférés entre les consoles G5. Ils peuvent également être importés depuis une console de génération 4. Ces fichiers comprennent des pages d'exécution personnalisées, des groupes de pages d'exécution et des barres de raccourcis.

**NOTE:** Les fichiers du gestionnaire de configuration ne peuvent pas être transférés d'une console G5 à une console de génération 4, mais l'inverse est pris en charge.

**NOTE:** Les pages d'exécution importées sont disponibles sur l'onglet Toutes les pages d'exécution dans l'application Gestionnaire de configuration.

Certains modules de page d'exécution sont réinitialisés aux valeurs par défaut quand ils sont importés.

Les modules de page d'exécution créés pour les contrôleurs d'équipement de terminal virtuel ISOBUS apparaissent comme indisponibles si le contrôleur n'est pas connecté à la machine.

- Les profils d'équipement (C) peuvent être transférés entre les consoles G5. Cela inclut les profils enregistrés sur la console pour les équipements sans contrôleur.

**NOTE:** Le type de connexion, l'enregistrement du travail, l'opération et le contrôleur de dose ne sont pas importés avec les profils d'équipement.

- Les profils de machine (D) sont configurés dans l'application Gestionnaire d'équipements.

**NOTE:** Les profils de la machine peuvent uniquement être importés et exportés à l'aide d'une console universelle G5.

**NOTE:** La console G5 génère automatiquement les paramètres du profil de la machine lorsqu'une machine John Deere compatible est détectée.

**NOTE:** Les profils de machine importés contenant un NIP de machine ne sont pas visibles dans l'application Gestionnaire d'équipements. Un profil de machine est automatiquement généré lorsque la console détecte une machine John Deere compatible. Le profil de machine automatiquement généré ignore tous les profils importés contenant des NIP de machines. Les profils de machine importés sans NIP de machine sont toujours visibles dans l'application Gestionnaire d'équipements.



PC28787—UN—29AUG22

**E—Données de travail**  
**F—Contours**  
**G—Données de configuration**  
**H—Préconisations**

- Les données de travail (E) comprennent les données de cartographie et les totaux. Elles peuvent être chargées sur le John Deere Operations Center ou déchargées dans un logiciel de bureau compatible. Lors de l'importation de données de travail, seules les données de cartographie sont transférées. Les totaux de travail ne peuvent pas être importés.

**NOTE:** La couverture partagée du Partage de données sur le terrain ne peut pas être exportée depuis la console. Pour exporter la couverture via un partage de données dans la parcelle, les données doivent être exportées depuis la console de chaque membre de l'équipe.

**NOTE:** Les données de travail incomplètes peuvent être exportées d'une console et importées vers une autre pour être reprise à l'aide de la fonction Historique de travail de l'application Configuration du travail. Les totaux de travail associés ne sont pas importés.

- Les bordures (F) sont configurées dans l'application Parcelles et bordures.
- Les données de configuration (F) comprennent les limites, les passages de guidage, les jalons, les utilisateurs, les noms du client, de l'exploitation et de parcelle, ainsi que les variétés de culture et les produits.

**NOTE:** Les limites, les passages de guidage, les jalons et les utilisateurs ne peuvent pas être exportés seuls, mais sont inclus lors de l'exportation des données de configuration. Les données de jalons comprennent les emplacements, le type de jalon et la couleur des jalons pour chaque unité CFF. Les données de l'utilisateur comprennent des informations sur le profil de l'utilisateur.

- Les préconisations (H) sont configurées à l'aide de l'application Configuration du travail.



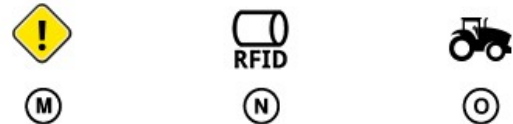
PC28788—UN—29AUG22

**I—Tâches ISOBUS**  
**J—Captures d'écran**  
**K—Journaux d'erreurs**  
**L—Localisateur de variété**

- Les tâches ISOBUS (I) sont configurées dans l'application Tâches ISOBUS.

**NOTE:** La taille maximale des fichiers pour les tâches ISOBUS est de 10 Mo.

- Les captures d'écran (J) sont des copies des images affichées sur l'écran.
- Les journaux d'erreurs (K) sont générés automatiquement par la console et peuvent être utilisés par John Deere pour résoudre les problèmes.
- Les fichiers du Localisateur de variété (L) sont configurés à l'aide de John Deere Operations Center.



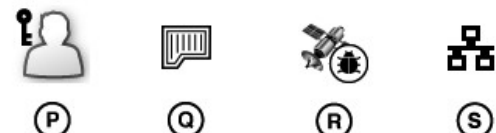
PC28789—UN—29AUG22

**M—Données en quarantaine**  
**N—Données d'identification de récolte**  
**O—Configurations de réglages**

- Les données en quarantaine (M) sont un fichier créé lorsque l'utilisateur sélectionne la mise en quarantaine des données après avoir rencontré une erreur inattendue.

**NOTE:** Une assistance technique est nécessaire pour récupérer des données mises en quarantaine. Contacter le concessionnaire John Deere pour tenter une récupération de données.

- Les fichiers (N) d'ID de récolte sont configurées dans l'application Configuration du travail et contiennent des informations de récolte enregistrées.
- Les configurations de réglages (O) peuvent être transférées entre les consoles G5. Les réglages disponibles varient selon le type de machine et d'équipement. Les configurations de réglages sont configurées à l'aide de l'application Gestionnaire de réglages.



PC28153—UN—05OCT20

**P—Paramètres du gestionnaire d'accès**

**Q**—Données de ligne de passage auto.

**R**—Capture de données StarFire

**S**—Fichiers de périphérique Ethernet

- Les paramètres (P) du gestionnaire d'accès sont configurés à l'aide de l'application Utilisateurs et accès.

*NOTE: Configurer l'application Utilisateurs et accès pour empêcher les modifications indésirables des utilisateurs.*

- Les fichiers de données de ligne AutoPath (Q) sont configurés dans le John Deere Operations Center et sont utilisés pour créer des passages de guidage AutoPath.

*NOTE: Les fichiers AutoPath ne peuvent pas être exportés depuis la console.*

- La capture de données StarFire (R) contient des données enregistrées du récepteur StarFire utilisé par John Deere pour résoudre les problèmes. Pour activer la Capture de données StarFire, sélectionner l'option Capture de données dans la page Terminal virtuel du récepteur.

*NOTE: La Capture de données StarFire est uniquement disponible sur les récepteurs intégrés StarFire 6000.*

- Les fichiers de périphérique Ethernet (S) sont collectés à partir des périphériques John Deere prenant en charge le protocole de transfert de fichiers et disposant d'une connexion Ethernet sur la console. Ils sont utilisés par John Deere pour résoudre des problèmes.

## John Deere Operations Center



Operations Center

PC21844—UN—16NOV15

Utiliser l'Operations Center pour transférer automatiquement des données entre les consoles et le John Deere Operations Center. Les données sont transférées à l'aide d'un signal cellulaire via le modem JDLINK ou une connexion internet sans fil.

*NOTE: L'Operations Center nécessite un modem JDLINK actif ou un adaptateur USB sans fil avec accès Internet.*

### Configuration de la synchronisation des données

Les données sont envoyées et reçues par John Deere

Operations Center lorsque le modem JDLINK dispose d'un signal cellulaire ou d'un accès Internet ou lorsque l'adaptateur USB sans fil dispose d'un accès à Internet.

Lorsque le John Deere Operations Center ou une console connectée est utilisé pour créer et supprimer un type de données de configuration actif, les modifications sont synchronisées avec le John Deere Operations Center et toutes les consoles connectées dans l'entreprise. Les éléments supprimés d'une console sont archivés sur le John Deere Operations Center et les éléments archivés sur le John Deere Operations Center sont supprimés sur la console.

*NOTE: Si la configuration de Data Sync est activée, les éléments de données suivants ne peuvent pas être supprimés de la console:*

- *Informations CFF*
  - Client
  - Ferme
  - Parcelle
- *Passages de guidage*
  - Lignes AB
    - A + B
    - A + cap
    - B Auto
    - Lat/Lon
    - Lat/Lon Cap
  - Courbes AB
  - Cercles
    - Entraînement
    - Lat/Lon
- *Contours*
  - Contours
  - Bouts de champ
- *Jalons*
  - Point
  - Conduite
  - Surface
  - Entrée
- *Produits*
  - Culture
  - Variété
  - Produit chimique :
  - Engrais
  - Application composée/Mélange sec
- *Utilisateurs*

Pour supprimer un élément de la console, désactiver l'option Configuration de Data Sync dans l'Operations Center.

Lorsqu'aucune connexion internet n'est disponible, les modifications apportées localement sont stockées sur la console et sont synchronisées lorsqu'une connexion internet est établie.

### **Data Sync – Données de travail**

**NOTE:** Sur la page de l'Operations Center, cocher la case Activer la synchronisation automatique avec l'Operations Center pour envoyer les données au John Deere Operations Center toutes les 30 secondes.

Les données sont envoyées au John Deere Operations Center lorsque le modem JDLINK dispose d'un signal cellulaire ou d'un accès Internet ou lorsque l'adaptateur USB sans fil dispose d'un accès à Internet. Si la connexion n'est pas disponible, les données de travail sont stockées sur la console. Les données sont envoyées lorsqu'une connexion est restaurée.

Les données de travail sont chargées dans l'Analyseur de parcelle et les Fichiers, dans le John Deere Operations Center.

### **Déclencheurs de données de travail**

Bien que la console envoie automatiquement les données de travail au John Deere Operations Center toutes les 30 secondes, les fichiers ne peuvent pas être visualisés dans l'Operations Center en l'absence de l'un des déclencheurs suivants:

- Démarrage d'un nouveau travail ou modification du client, de la ferme ou de la parcelle.
- Perte de la communication cellulaire ou de l'accès internet entre la console et le John Deere Operations Center pendant plus de 30 minutes.
- Coupure du contact puis remise en route dans un délai de 30 minutes.
- Coupure du contact pendant plus de 30 minutes.

### **Importation des données**



PC20405—UN—30APR15

Importation des données

Sélectionner la méthode d'importation:

- Importer à partir de la clé USB – Sélectionner les dossiers de la clé USB qui contiennent les données à importer.
- Importer les fichiers reçus – Importer les fichiers de configuration et de préconisation du John Deere Operations Center.

Pour importer des fichiers depuis le John Deere Operations Center, un modem JDLINK est requis.

Une fois les fichiers de configuration et de

préconisations importés sur la console, utiliser la configuration du travail pour appliquer les fichiers. Se reporter aux fichiers d'aide sur le John Deere Operations Center pour se renseigner sur la manière de créer et d'envoyer des fichiers de configuration sur la console G5.

### **Compatibilité**

Les données peuvent être transférées depuis une autre console G5, une console Génération 4, un logiciel de bureau compatible ou le John Deere Operations Center au format Systèmes actuels. Les versions 25.3 et plus récentes ne peuvent pas importer ou exporter des fichiers au format des systèmes existants.

- Consoles avec systèmes actuels (G5, G5e, G5Plus, 4600 V2, 4200 V2, 4640, 4240)
- Consoles avec systèmes existants (4600 V1, 4200 V1, 4100, 2630)

Le John Deere Operations Center ne permet pas de visionner, d'envoyer ni de recevoir des pages d'exécution. Si un fichier de configuration contient uniquement des pages d'exécution, il est affiché comme non valide dans le John Deere Operations Center. Si un fichier de configuration contient des lignes de guidage ou des contours ainsi que des pages d'exécution, il est chargé correctement mais les pages d'exécution ne peuvent pas être visualisées.

Les fichiers de configuration d'une console GreenStar 3 2630 ne peuvent pas être importés directement sur une console Génération 4 ou G5 après la mise à jour logicielle 25.3. Pour importer des fichiers à partir de ces appareils, ils doivent d'abord être chargés dans l'Operations Center et un fichier de configuration doit être créé au format Génération 4/G5.

**NOTE:** Avec la mise à jour logicielle 25.3 ou plus récente, les consoles G5 ne peuvent plus exporter les données au format APEX. Toute assistance produit pour APEX a cessé. Par conséquent, les clients utilisant APEX ne peuvent plus envoyer de données à l'Operations Center depuis APEX.

Les champs importés doivent inclure une bordure extérieure lorsqu'une bordure intérieure est importée. Une limite intérieure ne peut pas être créée ou importée dans la console sans qu'un contour extérieur soit préalablement créé ou importé.

**NOTE:** Pour importer avec succès des profils d'équipement complets à partir d'une autre console, s'assurer que la console source fonctionne sur la version logicielle 25.3 ou plus récente.

### **Conflit de données**

Si nécessaire, les noms de client, de ferme et de parcelle importés sont modifiés. Par exemple,

"Parcelle1" est renommé "Parcelle1(1)" s'il y a un champ existant possédant le même nom.

Lorsque les données de travail provenant des parcelles dont le nom excède 20 caractères ont été exportées dans le John Deere Operations Center, les noms s'affichent correctement. Lorsque ces données sont réimportées dans la console, le nom de parcelle est raccourci. Les données sont reconnues comme données appartenant à la parcelle exportée à l'origine depuis la console.

Si les lignes de guidage se trouvent dans la même parcelle et sont créées avec la même méthode de guidage, la console traite les conflits suivants.

#### *Nom différent, même ligne*

- Si les lignes sont les mêmes, le nom de la ligne de guidage sur l'affichage est remplacé par le nom sur la clé USB.

#### *Même nom, ligne différente*

- Si deux lignes différentes ont le même nom, le nom de la ligne sur la clé USB est modifié lors de l'importation. Par exemple, "Passage1" est renommé "Passage1(1)."

**NOTE:** L'importation d'un fichier peut échouer pour de multiples raisons. Confère la condition d'erreur fournie par la console pour tous les fichiers dont l'importation a échoué. Consulter l'aide sur écran pour obtenir une assistance supplémentaire en cas d'échec des importations.

### Préconisations

Pour importer les préconisations, les fichiers shapefile doivent être dans le dossier nommé "Rx" à la racine de la clé USB.

### Exportation des données



PC20406—UN—30APR15

Exportation des données

**NOTE:** Lors de l'exportation des données de travail à l'aide d'une clé USB, utiliser un dispositif différent pour chaque console. Les données de travail exportées ne sont pas sauvegardées dans les dossiers de profils individuels. Les données de configuration sont sauvegardées dans le dossier JD4600 et les données de travail sont sauvegardées dans le dossier JD-Data à la racine de la clé USB.

Sélectionner la méthode d'exportation pour transférer les types de données souhaités.

- Sélectionner Exporter toutes les données pour transférer rapidement toutes les données de travail, lignes de guidage et pages d'exécution en utilisant les réglages par défaut.
- Sélectionner Données de diagnostic pour transférer les captures d'écran et fichiers de journal des erreurs.

### Exportation des données pour une utilisation avec des consoles avec systèmes existants (4600V1, 4200V1, 4100, GreenStar 3 2630)

Les données de configuration exportées à partir des consoles Génération 4 ne sont pas automatiquement structurées pour être utilisées par des consoles avec systèmes existants. Avant d'exporter les données de la console de génération 4 :

1. Exporter des données vers une clé USB ou par liaison radio au MyJohnDeere Operations Center.
2. À l'aide du Créateur de fichiers de configuration dans le John Deere Operations Center, créer un fichier de configuration au format Systèmes existants et exporter le fichier vers une clé USB.
3. Importer le fichier de configuration Systèmes existants nouvellement créé à partir de la clé USB dans la ou les consoles avec systèmes existants souhaitées.

### Suppression des données



PC20407—UN—30APR15

Suppression des données

Supprimer les données supprime les types de données sélectionnés de la console.

- Sélectionner Suppression personnalisée pour supprimer les données de travail et les pages d'exécution.
- Sélectionner Effacer les données de diagnostic pour supprimer les captures d'écran et fichiers d'historique des erreurs.

ZIDXK1X,1749535410021-28-17FEB26

### Clé USB

**NOTE:** Les ports USB de la console G5 ne sont pas conçus pour être utilisés comme station de charge pour d'autres appareils.

### Conditions requises pour les consoles John Deere

- Format USB - Doit être FAT32 ou NTFS.

**NOTE:** Le format NTFS ne peut pas être utilisé pour la récupération du système.

- Capacité - La capacité recommandée est de 32—64 Go. La capacité maximale prise en charge est de 512 Go.
- Connectivité - USB 2,0 ou USB 3,0.
- Dimensions maximales - 9,2 mm (3/8 in) d'épaisseur et 21,7 mm (7/8 in) de largeur.

### Meilleures pratiques

- Après avoir inséré une clé USB, patienter 10 secondes. La reconnaissance des grandes clés USB peut prendre un certain temps.
- Utiliser une clé USB de 16 Go ou plus de façon à pouvoir stocker plusieurs sauvegardes.
- Effacer de la clé USB tous les fichiers qui ne sont pas associés à des consoles John Deere.

Contrôler l'onglet Matériel de la console dans l'application Centre de diagnostics pour savoir si la console reconnaît la clé USB.

ch177nn,1728630654672-28-11OCT24

## Effectuer des captures d'écran



PC28811—UN—20SEP22

### A—Zone de capture d'écran

Sélectionner la zone mise en surbrillance dans le coin supérieur gauche de l'écran. Appuyer sans relâcher jusqu'à ce que l'écran clignote et que l'affichage émette un son d'obturateur.

Insérer la clé USB et sélectionner Exporter les données pour transférer les captures d'écran vers la clé.

ct47125,1708277939611-28-18FEB24

# Fonctionnement—Gestionnaire de logiciel

## Gestionnaire de logiciel



Gestionnaire de logiciel

PC28693—UN—25AUG22

Utiliser le gestionnaire de logiciel pour mettre à jour les logiciels, activer les fonctions et trouver les informations détaillées concernant les versions des logiciels.

### Navigation vers Gestionnaire de logiciel

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application Gestionnaire de logiciel.

### Progiciels

Le logiciel de la console G5 et les fichiers d'aide sont organisés en progiciels. Chaque progiciel est énuméré individuellement dans l'onglet Installations et mises à jour, ainsi que dans l'onglet Informations sur la version.

#### Système d'exploitation G5



Système d'exploitation G5

PC28694—UN—25AUG22

- Comporte le système d'exploitation de la console ainsi que les applications de base.

#### Aide relative au système d'exploitation G5



Aide relative au système d'exploitation G5

PC28695—UN—25AUG22

- Comporte les fichiers d'aide relative aux applications de la console.

#### Applications AMS



Applications AMS

PC28808—UN—20SEP22

- Contient le logiciel d'affichage.

*NOTE: Les progiciels d'aide sur écran incluent chaque langue prise en charge par la console.*

### Licences

Une licence active les fonctions améliorées sur la console. Les fonctions et produits compris dans la licence dépendent du type de licence acheté.

Les licences sont transférables entre les consoles universelles ou entre les consoles CommandCenter qui sont sur des types de machine similaires.

*NOTE: Les licences disponibles peuvent être différentes dans votre région. Contacter un concessionnaire John Deere pour plus d'informations.*



Bouton Détails

PC28697—UN—25AUG22

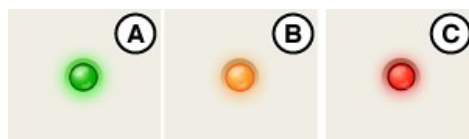
StellarSupport.com nécessite le numéro de série de la console pour créer une licence. Une licence CommandCenter nécessite également le NIP de la machine. Utiliser le bouton Détails pour afficher le NIP de la console et le NIP de la machine.

### Statut de la licence

Accéder au Gestionnaire de logiciels pour afficher les informations de licence:

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner Gestionnaire du logiciel.
4. Sélectionner l'onglet Licence.
5. Sélectionner une licence dans la liste.
6. Sélectionner Détails pour afficher les détails de la licence sélectionnée. Les détails disponibles sont déterminés par le type de licence.

Une licence peut avoir les états suivants:



Statut de la licence

PC649528—UN—09OCT24

**Actif (A):** La licence est active.

**Problème (B):** Implique qu'il y a eu un problème avec le numéro de série, la livraison de la licence, etc.

**Date de début en attente (C):** La date d'activation de la licence est à venir.

**Expiré (C):** La licence a expiré.

cl47125,1705261192994-28-09OCT24

## Mise à jour de la console et du logiciel du contrôleur

Des mises à jour logicielles sont publiées régulièrement pour les consoles G5 pour fournir diverses mises à jour et améliorations des performances. Ces mises à jour sont gérées par une application de bureau appelée Gestionnaire de logiciel.

Des mises à jour logicielles pour les composants du système GreenStar, tels que les récepteurs StarFire, AutoTrac Universal et le contrôleur de débit GreenStar, sont également téléchargées à l'aide du Gestionnaire de logiciel. Les fichiers de mise à jour sont ensuite copiés sur la clé USB avec les mises à jour de la console. Si les composants sont reliés à la machine, ils sont mis à jour à l'aide de la console lorsque la clé USB est insérée.

### Détermine la version logicielle de l'affichage

Les numéros de version pour tous les progiciels installés sont disponibles sous l'onglet Informations sur la version, dans le gestionnaire de logiciel.

### Téléchargement des mises à jour logicielles



Clé USB

PC15348—UN—11JUL13

Une clé USB formatée FAT32 ou NTFS avec au moins 16 Go est recommandée. Pour plus d'informations sur les exigences de clé USB, voir Clé USB dans la section Gestionnaire de fichiers.

Les mises à jour logicielles peuvent être téléchargées à l'adresse suivante:

<https://my.deere.com/software-downloads/software-manager/>

Une fois le logiciel le plus récent téléchargé sur la clé USB, la brancher sur la machine et installer la mise à jour.

### Installation des mises à jour logicielles

#### Clé USB

1. Insérer la clé USB dans le port USB supérieur situé près de la prise pour accessoires.



PC23932—UN—21MAR17

#### A—Touche programmable Installer le logiciel

2. Quand la page "Options clé USB" est affichée, sélectionner le bouton Installer le logiciel (A). L'onglet Installations et mises à jour du gestionnaire de logiciel apparaît.
3. Sélectionner "Afficher les mises à jour pour la console ou "Afficher les mises à jour pour les autres dispositifs" et sélectionner le bouton Suivant.
4. Seuls les progiciels plus récents que celui qui est installé actuellement sont affichés. Tous les progiciels d'affichage sont sélectionnés par défaut.
5. Sélectionner le bouton Installer. Si une mise à jour ne débute pas, suivre les messages à l'écran pour résoudre les conflits.

**⚠ ATTENTION: Éviter les risques de blessure.**  
Veiller à ce que la machine soit en mode stationnement et que l'alimentation électrique soit maintenue pendant toute l'installation.  
Pendant l'installation du logiciel:

Toutes les applications seront fermées.

Aucun message système ne sera affiché.

Ne pas retirer la clé USB.



PC28696—UN—25AUG22

A—Indicateur de progression  
B—Coche verte

6. Un indicateur de progression (A) indique le pourcentage de chaque progiciel en cours d'installation. Une fois qu'un progiciel est correctement installé, une coche verte (B) s'affiche.
7. La console redémarre pour finaliser la mise à jour.
8. Retirer la clé USB et la brancher à nouveau sur l'ordinateur. Utiliser l'utilitaire du gestionnaire de logiciel pour télécharger les fichiers de retour.

**NOTE:** Les fichiers de retour contiennent des informations sur la version des logiciels et fournissent une assistance technique aux concessionnaires pour l'affichage et la machine.

### Mises à jour en ligne

1. Sur l'onglet Installations et mises à jour, sélectionner Voir si des mises à jour sont en ligne. La console effectue une recherche des mises à jour disponibles.
2. Sélectionner "Afficher les mises à jour pour la console ou "Afficher les mises à jour pour les autres dispositifs" et sélectionner le bouton Suivant.
3. Seuls les progiciels plus récents que celui qui est installé actuellement sont affichés. Tous les progiciels sont sélectionnés par défaut.
4. Sélectionner le bouton Télécharger. Si une mise à jour ne débute pas, suivre les messages à l'écran pour résoudre les conflits.
5. Un indicateur de progression (A) affiche le pourcentage de téléchargement de chaque progiciel. Une fois qu'un progiciel est correctement téléchargé, une coche verte (B) s'affiche.
6. Sélectionner le bouton Installer pour commencer l'installation des progiciels téléchargés.

**⚠ ATTENTION: Éviter les risques de blessure.**  
**Veiller à ce que la machine soit en mode stationnement et que l'alimentation électrique soit maintenue pendant toute l'installation.**  
**Pendant l'installation du logiciel:**

**Toutes les applications seront fermées.**

**Aucun message système ne sera affiché.**

7. La console redémarre pour finaliser la mise à jour.

#### **Mises à jour à distance à l'aide d'Équipement Mobile**

1. Se connecter à Équipement Mobile et vérifier s'il y a des mises à jour logicielles en attente.
2. Sélectionner la mise à jour logicielle et sélectionner Demander une mise à jour à distance.
3. Mettre la machine sous tension.
4. Le logiciel sera automatiquement téléchargé sur la console. Sélectionner Installer lorsque la demande d'installation apparaît sur la console.
5. La console va redémarrer.
6. La console affiche Programmation terminée après une installation réussie.

#### **Programmation via la diffusion sans fil**

*NOTE: Pour la programmation via la diffusion sans fil, l'ordinateur doit être à proximité de la machine.*

La programmation via la diffusion sans fil est disponible via le Centre d'entretien, le John Deere Operations Center.

1. Mettre le contact de la machine sur MARCHE et le maintenir sur MARCHE pendant toute la procédure de mise à jour logicielle.

2. Sur la console de la machine, sélectionner Menu.
3. Sélectionner l'onglet Système.
4. Sélectionner Réglages sans fil.
5. Activer la bascule Mobile à Machine.
6. Sur l'ordinateur, se connecter au Service Center, au John Deere Operations Center et vérifier s'il y a des mises à jour logicielles en attente.
7. Télécharger la mise à jour logicielle sur l'ordinateur.
8. Une fois les mises à jour téléchargées, brancher l'ordinateur au réseau sans fil du modem JDLINK de la machine.
9. Sur la page de mise à jour logicielle, sélectionner Démarrer l'installation.
10. À l'invite Se connecter au Wi-Fi MTG de la machine, lire les instructions à l'écran et sélectionner Se connecter.
11. Sur la page Mises à jour logicielles du Centre de service, sélectionner Choisir le(s) fichier(s) et sélectionner le package de mise à jour téléchargé. Sélectionner Ouverture.
12. Sélectionner Démarrer le téléchargement pour transférer le logiciel téléchargé vers la console.
13. Une fois le transfert du logiciel terminé, sélectionner Démarrer la programmation.
14. La fenêtre Installations et mises à jour s'ouvre sur la console de la machine, indiquant l'état de l'installation.
15. Une fois la programmation réussie, sélectionner Télécharger le fichier de retour sur la page Mises à jour logicielles du centre de service.
16. Sélectionner Télécharger le fichier de retour et télécharger le fichier téléchargé pour terminer la procédure de mise à jour logicielle.

#### **Programmation à distance via la diffusion sans fil**

1. Mettre le contact de la machine sur MARCHE et le maintenir sur MARCHE pendant toute la procédure de mise à jour logicielle.

*NOTE: S'assurer que la connexion JDLINK est établie avant de poursuivre la programmation à distance.*

*NOTE: Équipement Mobile prend également en charge la programmation à distance.*

2. Sur l'ordinateur, se connecter au Service Center, au John Deere Operations Center et saisir le NIP de la machine dans la barre de recherche de la machine.
3. Sélectionner la machine souhaitée dans le menu déroulant Recherche de machine.
4. Sous Programmation du logiciel, vérifier s'il y a de nouvelles mises à jour logicielles.

5. Sélectionner Installer et le logiciel sera téléchargé et installé sur la console.
6. Sur la console de la machine, sélectionner Installer le logiciel sur l'invite Mises à jour logicielles à distance ISOBUS VT.
7. Le téléchargement du logiciel doit commencer sur la console.
8. Une fois le téléchargement terminé, sélectionner Installer.
9. Suivre les instructions à l'écran et sélectionner Continuer pour poursuivre l'installation.
10. L'installation du logiciel doit commencer sur la console. Une fois l'installation terminée, vérifier que la console est à la dernière version logicielle.

### Pannes et remèdes

Si la mise à jour échoue, la console reste sur la version actuelle.

Si la mise à jour logicielle échoue, noter le message d'erreur. Effacer les fichiers de la clé USB et recharger la mise à jour logicielle sur la clé. Répéter la procédure d'installation du logiciel.

Si la mise à jour logicielle échoue une nouvelle fois, contacter le concessionnaire John Deere.

### Optimiser l'espace sur la clé USB pour mettre à jour le logiciel de la console

Effectuer la procédure suivante pour optimiser l'espace sur la clé USB:

1. Brancher la clé USB à l'ordinateur.
2. Sélectionner Mon ordinateur.
3. Sélectionner Disque local C.
4. Sélectionner sds.

*NOTE: Pour le dossier JDSync, sélectionner le dossier App Data\Roaming.*

5. Sélectionner DisplayDependencies.
6. Supprimer tout le contenu dans le dossier RpmCache.
7. Formater la clé USB avec le format FAT32.
8. Télécharger les fichiers de mise à jour de la console via le Gestionnaire de logiciels et les transférer sur la clé USB.

ch177nn,1737540664268-28-09FEB26

d'activation. Un seul code peut inclure de multiples fonctions, mais ne peut exécuter qu'un type d'action (activation ou désactivation). Par exemple, un seul code peut activer trois fonctions, tandis qu'un code à part sera nécessaire pour désactiver deux fonctions.

### Entrer le code d'activation ou de désactivation



Bouton Entrer code

PC28698—UN—25AUG22

1. Sélectionner le bouton Entrer code.
2. À l'aide du clavier, saisir le code d'activation ou de désactivation. Sélectionner le bouton OK.
3. Enregistrer le code de confirmation et le saisir dans StellarSupport.com.

### Activations en ligne



Activations en ligne

PC28699—UN—25AUG22

La fonction d'activation en ligne utilise une connexion sans fil pour afficher ou vérifier les abonnements en cours. La console vérifie automatiquement les abonnements lorsqu'elle est sous tension. Aller sur StellarSupport.com pour acheter un abonnement.

ct47125,1708278219954-28-18FEB24

### Activations des matériels et logiciels non affichés sur console pris en charge

Pour activer le matériel et le logiciel non affichés, sélectionner le bouton Détails pour saisir le code

# Fonctionnement—Terminal virtuel ISOBUS

## Terminal virtuel ISOBUS



PC28796—UN—29AUG22  
*Terminal virtuel ISOBUS*

ajoutés à une page d'exécution à l'aide de l'application Gestionnaire de configuration.

Les modules se chargent à partir du contrôleur de l'équipement et ne sont disponibles que lorsque le contrôleur est connecté. Les types de modules disponibles dépendent du fabricant du contrôleur. La console est en mesure d'afficher le terminal virtuel ISOBUS version 4.

ct47125,1708279097632-28-18FEB24

Cette console John Deere fonctionne avec les contrôleurs compatibles avec ISOBUS de l'AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation), selon la norme ISO 11783. Ces contrôleurs peuvent être visualisés et utilisés dans le terminal virtuel ISOBUS. Si un moniteur étendu est connecté, un deuxième terminal virtuel peut être affiché et utilisé.

Quand un contrôleur ISOBUS est connecté, les fichiers graphiques pour l'interface utilisateur sont chargés dans le terminal virtuel ISOBUS. Ensuite, le terminal virtuel ISOBUS offre à l'utilisateur un moyen de naviguer parmi toutes les fonctions disponibles du contrôleur ISOBUS et de les utiliser.

### Pour accéder à Terminal virtuel ISOBUS

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Terminal virtuel ISOBUS.

### Équipements ISOBUS et contrôleurs connectés

La console G5 charge et communique avec différents contrôleurs ISOBUS en même temps. Après sélection de la touche Menu, une liste de tous les contrôleurs ISOBUS connectés s'affiche.

Sélectionner le contrôleur ISOBUS souhaité et appuyer sur la touche OK pour voir l'interface utilisateur.

### Pannes et remèdes

Si l'interface pour un contrôleur ISOBUS ne s'affiche pas correctement:

- Visualiser le contrôleur ISOBUS dans le Centre d'état et suivre les étapes de dépannage pour l'état indiqué. Pour plus d'information, voir les contrôleurs ISOBUS dans l'application Centre de diagnostics.

Si l'interface ne s'affiche toujours pas correctement:

1. Sélectionner les réglages en haut de l'application Terminal virtuel ISOBUS.
2. Sélectionner Nettoyer le Terminal Virtuel ISOBUS dans les réglages avancés pour supprimer les fichiers d'interface utilisateur du contrôleur ISOBUS.

L'interface utilisateur est rechargée lors de la prochaine connexion du contrôleur.

### Module de page d'exécution

Des modules Terminal virtuel ISOBUS peuvent être

# Fonctionnement—Récepteur StarFire

## Récepteur GPS StarFire



PC28798—UN—29AUG22

Le récepteur GPS StarFire reçoit un signal de positionnement mondial et de correction différentielle avec un seul récepteur.

*NOTE: Le TCM dans le récepteur intégré StarFire 7000/7500 est calibré en usine. S'il est nécessaire d'effectuer un calibrage sur le terrain, se reporter à la section Dépannage du livret d'entretien du récepteur StarFire 7000/7500.*

Un module de compensation de terrain (TCM) est intégré au récepteur et corrige les mouvements de la machine tels que le roulis et le tangage sur pentes latérales, terrains accidentés et différents types de terrain. Un calibrage du module TCM précis est nécessaire pour en garantir le bon fonctionnement.

Voir le livret d'entretien du récepteur StarFire pour les instructions de configuration et de calibrage.

### Calibrage avancé du TCM

Le module de compensation de terrain (TCM) doit être calibré lorsqu'un récepteur est installé sur une machine pour la première fois ou déplacé sur une machine différente. Le calibrage avancé du TCM génère un passage de guidage AutoTrac temporaire sur lequel conduire la machine pendant que le TCM est calibré. Le calibrage avancé du TCM peut calibrer le module de compensation de terrain de plusieurs récepteurs à la fois, est plus précis que l'ancien processus de calibrage et ne nécessite pas que la machine se trouve sur une surface plane.

Se reporter à l'aide sur écran pour savoir comment effectuer la procédure de calibrage avancé du TCM.

### Conditions requises

- Le modèle du récepteur est un StarFire 6000 ou plus récent.
- La version du logiciel du récepteur est 4.40N (colis logiciel 20-2) ou plus récente.
- La console est un CommandCenter G5 ou une console universelle G5.
- La console dispose d'une licence valide pour AutoTrac.

## Naviguer vers Récepteur GPS StarFire

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.

3. Sélectionner l'application StarFire.

ch177nn,1728632148789-28-11OCT24

## Mises à jour logicielles à distance StarFire

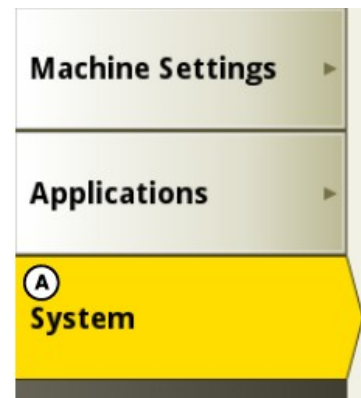
1. Sélectionner Menu.



Menu

PC28688—UN—25AUG22

2. Sélectionner l'onglet Système (A).



Onglet Système

PC28821—UN—21SEP22

### A—Onglet Système

3. Sélectionner Gestionnaire du logiciel.



Gestionnaire de logiciel

PC28693—UN—25AUG22

4. Sous l'onglet Installations et mises à jour (A), sélectionnez « Rechercher des mises à jour en ligne »(B).



PC28822—UN—21SEP22

Bouton de Recherche des mises à jour en ligne

A—Onglet Installation et mises à jour

B—Bouton de Recherche des mises à jour en ligne

5. Sélectionner Afficher les mises à jour pour les autres dispositifs (A) puis appuyer sur Suivant (B).



PC28823—UN—08MAY23

Bouton Afficher les mises à jour pour les autres dispositifs

A—Bouton Afficher les mises à jour pour les autres dispositifs

B—Bouton Suivant

6. Sélectionner le logiciel à télécharger et appuyer sur Installer.



PC28824—UN—08MAY23

Touche programmable Installer

ct47125,1708279129268-28-18FEB24

# Fonctionnement—Guidage AutoTrac

## AutoTrac



Guidage

PC28717—UN—25AUG22

AutoTrac est un système de direction assistée permettant aux opérateurs de lâcher le volant pendant que la machine suit la ligne de guidage créée sur la parcelle. L'utilisateur doit cependant effectuer lui-même le demi-tour en bout de rang. En appuyant sur la touche de retour automatique, AutoTrac reprend le contrôle et dirige la machine sur le passage suivant.

### Généralités

**IMPORTANT:** Le système AutoTrac dépend du système de localisation GPS géré par le gouvernement des États-Unis qui est le seul responsable de sa précision et de sa maintenance. Le système est sujet à des modifications qui peuvent avoir un impact sur la précision et les performances de tout l'équipement GPS.

Le conducteur doit demeurer responsable de la machine et tourner à la fin de chaque passage. Ce système ne tournera pas en fin de passage.

Le système de base AutoTrac est destiné à assister les marqueurs mécaniques. Le conducteur doit évaluer la précision d'ensemble du système pour déterminer les opérations sur site spécifiques qui peuvent nécessiter l'utilisation de la direction assistée. Cette évaluation est nécessaire car la précision requise pour diverses opérations sur site peut varier selon le type d'exploitation. AutoTrac utilise le réseau de correction différentielle StarFire avec le GPS. De légers décalages de position peuvent se produire au fil du temps.

*NOTE: La répétabilité au cours d'une même saison et l'utilisation du même signal de correction sont primordiales lors de l'utilisation du système AutoTrac pour différentes tâches au cours de la saison. Cela inclut la création des passages de guidage AutoTrac durant l'ensemencement et la réutilisation de ces mêmes passages afin de réaliser les travaux suivants, comme l'épandage d'engrais en bandes latérales, la pulvérisation en post-levée et la récolte des cultures. Le maintien du même signal de correction garantit la précision de l'alignement pour toutes les opérations, minimisant les chevauchements et les manqués tout en optimisant l'efficacité.*

## Aperçu du guidage AutoTrac



PC665155—UN—19MAY25

Page principale du guidage AutoTrac

- A—AutoTrac
- B—Direction
- C—Titre suivant
- D—Lightbar
- E—Commandes de carte
- F—Guidage
- G—Décalage

**AutoTrac (A)**—Contient l'interrupteur à bascule de MARCHE/ARRÊT d'AutoTrac et affiche la phase actuelle d'AutoTrac. La sélection de l'étape AutoTrac permet d'ouvrir la page de diagnostics AutoTrac.

**Steering (B)**—Indique la sensibilité de la direction comme le numéro du dessus et la sensibilité d'acquisition comme le numéro du bas. Le sélection de la direction permet d'ouvrir la page Optimisation de la direction.

**Next Track (C)**—Identifie le passage de guidage suivant pour l'acquisition duquel AutoTrac est configuré et dont AutoTrac doit contenir la permutation. Sélectionner Permuter pour changer du passage suivant au passage suivant disponible dans la liste des passages de guidage. La sélection du passage permet d'ouvrir la page Liste des passages de guidage.

**Lightbar (D)**—Indique la distance à droite ou à gauche de la machine par rapport au passage de guidage.

**Map Controls (E)**—Contient les fonctions de basculement d'affichage, de panoramique, de cap, de zoom arrière et de zoom avant.

**Guidance (F)**—Indique le passage actuel et l'espacement des passages. La sélection du passage réglé permet d'ouvrir la liste des passages de

guidage. La sélection de l'espacement des passages permet d'ouvrir la page Espacement des passages.

**Shift Track (G)**—Règle la position du passage réglé à gauche, au centre ou à droite par rapport à la machine. La sélection de l'incrément de décalage permet d'ouvrir la page Incrément de décalage.

ZIDXK1X,1750076420718-28-06OCT25

## Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

Ne pas utiliser les systèmes de guidage sur la voie publique. Toujours désactiver les systèmes de guidage avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas tenter d'enclencher un système de guidage lors du déplacement sur route.

Les systèmes de guidage sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'utilisateur est toujours responsable du cheminement et du fonctionnement en toute sécurité de la machine. Les systèmes de guidage ne détectent pas ou n'empêchent pas automatiquement les collisions avec les obstacles, les machines ou d'autres véhicules.

Les systèmes de guidage incluent toute application qui automatise la direction de la machine. Cela comprend, mais ne se limite pas à, AutoTrac, iTEC, l'automatisation de demi-tour AutoTrac, le guidage d'équipement AutoTrac (passif), AutoTrac Universal, contrôleur AutoTrac, AutoTrac RowSense et John Deere Machine Sync.

Pour éviter tout risque de blessure pour l'utilisateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Ne jamais monter à bord ni descendre d'une machine en marche.
- S'assurer que la machine, l'équipement et le système de guidage sont configurés correctement.
  - En cas d'utilisation d'iTEC, de l'automatisation de demi-tour AutoTrac ou du guidage d'équipement AutoTrac (passif), vérifier que des bordures précises ont été définies.
  - Si l'on utilise Machine Sync, vérifier que le point d'attache du véhicule suiveur est calibré avec assez d'espace entre les machines.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle du volant quand cela est nécessaire pour éviter les dangers dans les champs, les personnes se trouvant à proximité, l'équipement ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.

- Tenir compte des conditions de terrain, de la visibilité et de la configuration de la machine pour sélectionner la vitesse de la machine.

ch177nn,1660716404585-28-23MAY24

## Méthodes de guidage AutoTrac

AutoTrac est capable de suivre plusieurs méthodes de guidage différentes pour s'adapter à différents types de champs et opérations. Sur la page principale AutoTrac, sélectionner Définir passage pour ouvrir la liste des passages de guidage, puis sélectionner Nouveau passage pour accéder à la page Sélectionner la méthode de guidage.

Pour les procédures de création de chaque type de ligne de guidage, se reporter à l'aide sur écran.

Les méthodes de guidage suivantes sont disponibles:

- Méthodes de passage rectiligne
  - Méthode A + B
  - Méthode A + cap
  - Méthode B Auto
  - Méthode Lat/Lon
  - Méthode Lat/Lon + cap
  - Accès: A + B
  - Accès: A + cap
  - Accès: Lat/Lon + cap
- Méthodes de passage en courbe
  - Courbe adaptative
  - Courbe AB
- Méthodes de passage circulaire
  - Parcourir passage
  - Cercle lat/lon
- Méthode de passage de bordure
  - Remplissage de contour

## Méthodes de passage rectiligne



Passage rectiligne

PC28721—UN—25AUG22

Le mode Passage rectiligne aide l'utilisateur à décrire des passages droits parallèles en utilisant la console et des signaux sonores pour l'alerter quand la machine est hors passage.

Le mode Passage rectiligne permet à l'utilisateur de créer un passage rectiligne initial pour la parcelle à l'aide de diverses options de passage 0. Une fois que le

Passage 0 (trajet de référence) est défini, tous les passages de cette parcelle sont générés. Chaque passage est identique au passage d'origine pour s'assurer que les erreurs de direction ne sont pas propagées sur la totalité de la parcelle. Les passages générés peuvent être utilisés avec Parallel Tracking ou AutoTrac.

Méthodes pour définir un passage 0:

- A + B — Définir le passage 0 effectué en le parcourant avec la machine.
- A + B auto — Définir le passage 0 en le parcourant avec la machine.
- A + Cap — Définir le passage 0 effectué en conduisant avec la machine à partir du point A et en saisissant une valeur de cap prédéfinie.
- Lat/Lon — Définir le passage 0 en saisissant des coordonnées de latitude et de longitude prédéfinies pour les points A et B.
- Lat/Lon + cap — Définir le passage 0 en saisissant des valeurs de latitude et de longitude prédéfinies pour le point A et une valeur de cap prédéfinie.
- Accès machine A + B — Définir le passage 0 effectué en le parcourant avec la machine.
- Accès machine A + Cap — Définir le passage 0 en conduisant la machine à partir du point A et en saisissant une valeur de cap prédéfinie.
- Accès machine Lat/Lon + cap — Définir le passage 0 en saisissant des valeurs de latitude et de longitude prédéfinies pour le point A et une valeur de cap prédéfinie.

*NOTE: Il est possible de définir le Passage 0 pendant une opération (par ex. l'ensemencement), mais certains boutons ne sont pas disponibles pendant la création de la ligne de guidage.*

### Accès à la machine

L'accès à la machine est une méthode Passage rectiligne servant à insérer des routes de champ entre les passages de récolte.

### En-tête

*NOTE: Les modifications de cap de passage sont disponibles uniquement en cas d'utilisation de passages rectilignes créés avec les méthodes A + cap ou Lat/Long + cap.*

Les nouvelles informations de cap sont sauvegardées dans le passage existant à chaque fois que cette valeur est modifiée. Si les données sont exportées vers le John Deere Operations Center après une modification de cap, le passage modifié remplace le passage existant enregistré dans l'Operations Center.

### Méthode de calcul du passage de guidage

La méthode de calcul de passage de guidage par défaut

est la méthode John Deere. Les autres méthodes de calcul de ligne de guidage sont:

- Non John Deere 1 – Utilise la méthode de calcul BeeLine.
- Non John Deere 2 – Utilise la méthode de calcul Trimble.

*NOTE: Les passages de guidage peuvent être transférés à un autre utilisateur via le partage des données sur le terrain ou via des fichiers de configuration à l'aide d'une clé USB ou du transfert de données sans fil.*

Consulter l'aide sur écran du Centre d'aide pour plus d'informations sur la création de passages rectilignes.

### Passage de guidage en double

Le passage de guidage en double crée une copie du passage de guidage actif.

Le nom du nouveau passage de guidage en double est par défaut le nom du passage de guidage d'origine plus (1). Sélectionner la zone de saisie du nom du passage de guidage pour modifier le nom du passage de guidage. Le nouveau passage de guidage peut être centré sur la machine ou déplacé vers la gauche ou la droite.

Si le passage de guidage d'origine a été créé à l'aide de la méthode A + Cap ou de la méthode Lat/Lon + Cap, le cap du nouveau passage de guidage peut être modifié en sélectionnant la zone de saisie Cap.

### Méthodes de passage en courbe

#### Courbes AB



Courbes AB

PC28723—UN—25AUG22



PC9028—UN—16APR06

Les contours AB permettent à l'utilisateur de conduire sur une ligne courbe de la parcelle à deux extrémités (début et fin). Des passages parallèles sont générés dans les deux sens à partir du passage initial effectué en conduisant. Chaque passage est généré à partir du passage d'origine tracé en conduisant afin d'éviter de

propager les erreurs de direction sur la totalité de la parcelle. Les passages ne sont pas des copies conformes du passage d'origine. La courbure du passage change pour minimiser l'erreur d'un passage à l'autre.

*NOTE: Voir Paramètres des contours pour plus d'informations concernant le réglage du système pour une performance optimale.*

Le contour AB enregistré initialement doit mesurer au moins 3 m (10 ft) de long pour constituer un contour AB valide.

Une fois que le contour AB (passage 0) est enregistré, dix passages supplémentaires sont générés (cinq passages de chaque côté du passage 0). Lorsque la machine se déplace au-delà du cinquième passage après le passage 0, dix passages supplémentaires sont générés dans la même direction. Le système continue de générer des passages supplémentaires chaque fois que la machine dépasse le dernier passage affiché à l'écran. La machine doit se trouver à moins de 400 m (0.25 mi) du dernier passage tracé pour que le système continue de générer des passages courbés. Si la machine se situe au niveau de la limite extérieure, plusieurs minutes peuvent être nécessaires pour générer un passage qui s'affichera à l'écran, à côté de la machine. Pendant ce temps, le message "Calcul des contours" s'affiche à l'écran.

*NOTE: Le saut de passage est disponible en mode Courbes AB.*

Les passages ne sont pas des copies conformes du passage d'origine. La courbure du passage change pour maintenir l'erreur d'un passage à l'autre. La courbure de chaque passage est plus convexe ou concave par rapport au passage précédent.

*NOTE: Les messages Contour serré et Fin du passage peuvent apparaître en mode de passage Contour AB.*

Les passages contours AB sont générés avec une extension en ligne droite de 91 m (300 ft) accolée à l'extrémité du passage réel enregistré. L'extension s'étend avant et après le passage enregistré pour aligner la machine ou continuer le passage.

Lorsque le décalage est sélectionné, le passage actuel est ajusté et cinq passages de chaque côté sont générés à nouveau. Le contour AB peut être utilisé une fois les passages initiaux générés. Des passages supplémentaires sont générés pendant le fonctionnement. Utiliser les boutons de décalage gauche et droite pour déplacer et générer à nouveau les passages de contour AB.

Consulter l'aide sur écran pour plus d'informations sur la création de passages de contour AB.

## Passage de guidage en double

Le passage de guidage en double crée une copie du passage de guidage actif.

Le nom du nouveau passage de guidage en double est par défaut le nom du passage de guidage d'origine plus (1). Sélectionner la zone de saisie du nom du passage de guidage pour modifier le nom du passage de guidage. Le nouveau passage de guidage peut être centré sur la machine ou déplacé vers la gauche ou la droite.

## Guidage sur un contour AB

Le passage le plus proche est mis en évidence par une ligne blanche épaisse.

Le numéro de passage est affiché sous l'indicateur de précision du passage; il est automatiquement mis à jour lorsque la machine se rapproche d'un autre passage. Le numéro de passage indique le nombre de lignes d'écart et la direction par rapport au passage 0. La direction de passage est indiquée par rapport au passage 0 (nord, sud, est ou ouest). Le numéro de passage change lorsque la machine se trouve à mi-chemin entre deux passages.

L'indicateur de précision du passage affiche la distance d'erreur hors passage. L'erreur hors passage indique la distance séparant la machine du passage le plus proche. L'erreur augmente jusqu'à ce que la machine atteigne le point à mi-chemin entre deux passages. Une fois ce point atteint, l'erreur diminue à mesure que la machine s'approche du passage suivant.

## Courbes adaptatives



PC702238—UN—05FEB26

Recherche de courbe adaptative

*NOTE: Se reporter aux informations supplémentaires concernant l'optimisation des performances du système. (Voir Réglages des contours dans cette section.)*

Le contour adaptatif permet à l'utilisateur d'enregistrer un passage courbé guidé manuellement. Lorsque la première courbe a été enregistrée et que la machine a fait demi-tour, le passage propagé apparaît et l'utilisateur peut utiliser la fonction Parallel Tracking ou activer le système AutoTrac.

Une fois le passage initial enregistré, chaque passage supplémentaire est généré à partir du passage précédent afin d'éviter la propagation d'erreurs de guidage sur l'intégralité de la parcelle.

Lorsqu'une courbe adaptative est sélectionnée, l'icône

apparaît dans le coin supérieur droit de l'écran. Sélectionner cette icône permet à l'utilisateur de basculer entre les courbes disponibles.

**NOTE:** Le saut de passage permet à l'opérateur de sauter le passage actuel pour aller au suivant ou de conduire la machine jusqu'au passage suivant. Le saut de passage n'est pas disponible pendant l'enregistrement de Contours adaptatifs.

Les passages générés ne sont pas des copies conformes au passage d'origine. La courbe du passage change pour conserver la précision d'un passage à l'autre. Si nécessaire, l'utilisateur peut modifier le contour de n'importe quel point de la parcelle en dirigeant simplement la machine hors du passage propagé.

**NOTE:** En mode Courbe adaptative, les messages Courbe serrée et Fin du passage peuvent s'afficher.

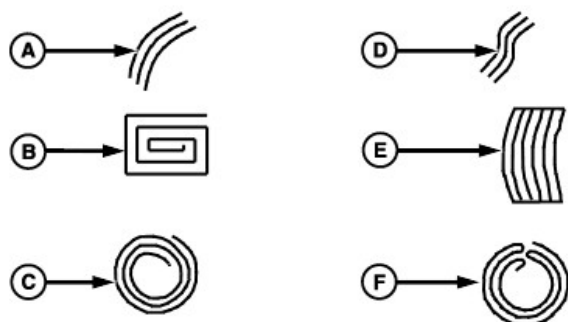
L'utilisateur peut conduire manuellement sur les passages de guidage générés à l'aide de la fonction Parallel Tracking ou enclencher AutoTrac une fois le passage initial enregistré et le passage propagé affiché.

Si une session d'enregistrement de courbe est arrêtée, la ligne ne se projette pas devant la machine. L'utilisateur peut utiliser AutoTrac uniquement sur les lignes disponibles depuis les sessions d'enregistrement précédentes. L'interruption d'une session d'enregistrement sauvegarde tous les segments de courbe enregistrés pendant la session comme un seul passage de guidage.

**NOTE:** Il n'est pas recommandé d'effectuer un décalage en mode Contours adaptatifs. La fonction Décalage ne compense pas la dérive du système GPS en mode Contour adaptatif.

Des courbes supplémentaires peuvent être ajoutées à une courbe adaptative existante en modifiant un passage de guidage.

Consulter le Centre d'aide sur écran pour plus d'informations sur la création de passages en contour adaptatif.



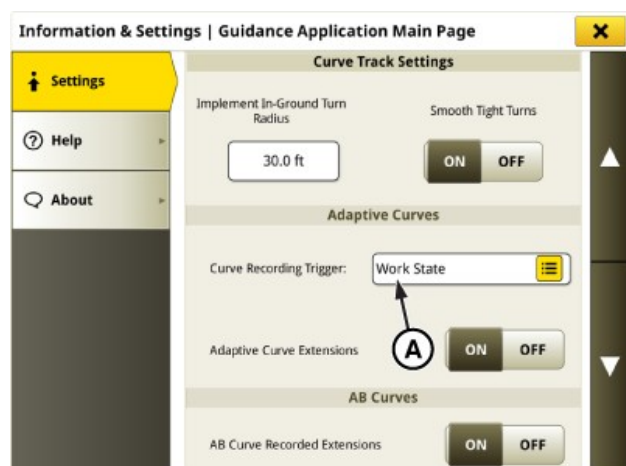
PC9032—UN—17APR06

A—Courbe simple  
B—Encadré  
C—Spirale  
D—Courbe en S  
E—Boucle  
F—Cercle

Le mode Contour adaptatif permet de guider l'opérateur sur divers parcours de parcelle.

- Courbe simple
- Courbe en S
- Encadré
- Boucle
- Spirale
- Cercle

Les extensions de ligne peuvent être ajoutées au passage de guidage Courbe adaptative existant. Il s'agit d'extensions temporaires (90 m) qui s'affichent à proximité de la ligne. Il n'est pas nécessaire de les enregistrer.



PC676265—UN—26JUN25

Extensions de courbe adaptative

## Guidage sur des courbes adaptatives

**IMPORTANT:** Si l'on désire la répétabilité des données de Contour adaptatif enregistrées, il est nécessaire d'utiliser la précision StarFire RTK pour créer les données de passage initiales et effectuer les trajets ultérieurs dans la parcelle. La station de base RTK doit fonctionner en mode de base absolu.

**NOTE:** L'espacement des passages pour les données de contours adaptatifs est constant. Si l'on utilise une largeur d'équipement différente en revenant dans la parcelle, il est nécessaire d'enregistrer de nouvelles données.

Le passage le plus proche est mis en évidence par une ligne blanche épaisse. L'indicateur de précision du passage affiche la distance d'erreur hors passage.

L'erreur hors passage indique la distance séparant la machine du passage le plus proche. L'erreur augmente jusqu'à ce que la machine atteigne le point à mi-chemin entre deux passages. Une fois ce point atteint, l'erreur diminue à mesure que la machine s'approche du passage suivant.

Si une courbe n'est pas enregistrée, les lignes ne sont pas projetées et l'utilisateur ne peut utiliser AutoTrac que sur les lignes disponibles. Pendant l'enregistrement, les lignes seront projetées à partir de la ligne précédente. Cette session peut être utilisée pour enregistrer manuellement une autre ligne ou un utilisateur peut sélectionner AutoTrac dans les déclencheurs d'enregistrement des courbes et AutoTrac sur la ligne projetée.

### Méthodes de passage circulaire



Passage circulaire

PC28726—UN—30AUG22

Le passage circulaire permet à l'utilisateur de créer des lignes de guidage circulaires concentriques. Il est conçu pour être utilisé dans les champs équipés d'un pivot central.

Un passage circulaire est basé sur la latitude et la longitude au centre d'un pivot. Les lignes de guidage concentriques sont générées en fonction de l'espacement des passages jusqu'à 1,6 km (1 mi.) du centre du pivot.

Le passage circulaire a été conçu pour l'utilisation d'un pivot central sur un sol présentant une pente inférieure à 2%. Puisque le passage circulaire génère un espacement circulaire sur un plan horizontal, l'espacement des lignes circulaires et le passage du pivot central ne correspondent pas car les passages sont plus éloignés du pivot central dans les pentes. Cet espacement est dû à la différence entre la distance parcourue sur une pente et sur un plan horizontal. La différence de distance s'accroît à mesure que la pente augmente.

Utiliser le décalage pour rapprocher ou éloigner radialement les passages du point central. Le Décalage ne déplace pas le point central même. Le Décalage permet à l'opérateur d'utiliser diverses largeurs d'outil, de tenir compte de différentes longueurs de tours à pivot central ou de l'allongement ou de la réduction des bras d'irrigation du pivot central. Si un bord de passage circulaire est ajouté, modifié ou supprimé, les décalages existants pour ce passage sont supprimés. L'utilisation du décalage avec un bord provoque l'absence d'alignement de l'équipement avec le bord.



Distance au point central

PC20395—UN—08DEC14

La distance au point central affiche la distance du centre du cercle à l'emplacement actuel. La distance montre seulement 1609 m (5280 ft.). La fonction doit être activée dans les réglages de passage circulaire pour que le bouton s'affiche sur la carte de guidage. Une fois le bouton sur la carte de guidage, sélectionner le bouton pour afficher ou masquer la distance.

Il y a deux méthodes pour créer un passage circulaire:

#### Cercle lat/lon



Cercle lat/lon

PC28727—UN—25AUG22

- Si la latitude ou la longitude au centre du pivot sont connues, entrer l'emplacement pour créer un passage circulaire.

#### Parcourir passage



Parcourir passage

PC28726—UN—30AUG22

- La latitude et la longitude au centre d'un pivot sont calculées à partir du chemin décrit. Les lignes de guidage circulaires concentriques sont générées à partir des coordonnées.
- Il est recommandé de décrire la totalité du cercle pour un calcul optimum du centre du cercle. Le parcours de plus qu'un cercle complet n'augmente pas l'exactitude du calcul.

Consulter le Centre d'aide à l'écran pour plus d'informations sur la création de passages circulaires.

#### Bord de passage circulaire



PC17399—UN—08DEC14

**NOTE:** Le bord de passage circulaire peut uniquement être utilisé sur les consoles génération 4 et G5. Les informations de bord ne peuvent pas être utilisées sur les consoles GreenStar 3.

Le bord du passage circulaire représente la bordure extérieure d'un pivot central. Il est affiché comme une ligne orange sur la carte de guidage.

La Création d'un bord de passage circulaire permet que les lignes de guidage soient générées à partir du bord. Autrement, les lignes de guidage sont générées à partir du centre du pivot.

**NOTE:** L'espacement des passages et la largeur de travail doivent être égaux pour que l'équipement s'aligne contre le bord.

Quand les lignes de guidage sont créées, le bord est le point de référence au lieu du centre du cercle. Ce peut être utile si des équipements à espacements des passages différents sont utilisés dans la même parcelle. Entrer juste un nouvel espacement des passages, et les lignes de guidage sont réglées à partir du bord. Les lignes de guidage sont générées en fonction du bord en utilisant l'espacement des passages et les décalages. Si le bord est supprimé, les lignes de guidage sont créées du centre vers l'extérieur.

### Guide sur un passage circulaire

Lorsque le passage circulaire est utilisé, il n'est pas nécessaire de décrire les passages dans un ordre particulier. Le passage le plus proche est mis en évidence par une ligne blanche épaisse.

Le numéro de passage est affiché sous l'indicateur de précision du passage; il est automatiquement mis à jour lorsque la machine se rapproche d'un autre passage. Le numéro de passage indique le nombre de lignes d'écart et la direction par rapport au passage 0. La direction de passage est indiquée par rapport au passage 0 (nord, sud, est ou ouest). Le numéro de passage change lorsque la machine se trouve à mi-chemin entre deux passages.

L'indicateur de précision du passage affiche la distance d'erreur hors passage. L'erreur hors passage indique la distance séparant la machine du passage le plus proche. L'erreur augmente jusqu'à ce que la machine atteigne le point à mi-chemin entre deux passages. Une fois ce point atteint, l'erreur diminue à mesure que la machine s'approche du passage suivant.

## Méthode de passage de bordure



PC28728—UN—25AUG22

Passage de remplissage de bordure

Le passage de remplissage de bordure crée des lignes de guidage à partir des dimensions de la limite extérieure et de l'espacement des passages.

**NOTE:** Le passage de remplissage de bordure n'utilise pas la compensation de pente. En cas de fonctionnement dans une parcelle en pente, il est recommandé d'utiliser les courbes adaptatives.

La console crée trois lignes de guidage selon la forme de la bordure et l'espacement des passages, une à l'extérieur de la bordure et deux à l'intérieur de la bordure. Des passages de contour supplémentaires sont créés lorsque la machine se déplace dans le champ. Des extensions de ligne droite de 15 m (50 ft) de long sont ajoutées aux extrémités de chaque passage de bordure.

**NOTE:** Lorsque le décalage est sélectionné, tous les passages sont ajustés et générés à nouveau.

### Passage de remplissage rectiligne

Sélectionner Enregistrer remplissage pour générer des lignes de guidage en utilisant le remplissage en ligne droite sur l'ensemble du champ à l'intérieur de la bordure. Le passage de remplissage rectiligne utilise la méthode A + B du passage rectiligne pour générer des lignes de guidage. Lors de l'utilisation du Contrôle de section, il est recommandé de terminer les passages de remplissage de bordure avant d'utiliser l'option Enregistrer remplissage.

Le passage de remplissage de bordure ne peut pas être exporté vers une autre console. Si le passage de remplissage de bordure est requis sur une autre console, le même passage peut être généré à l'aide de la même bordure extérieure.

### Guide sur un passage de remplissage de bordure

Le passage le plus proche est mis en évidence par une ligne blanche épaisse.

Le numéro de passage est affiché sous l'indicateur de précision du passage; il est automatiquement mis à jour lorsque la machine se rapproche d'un autre passage. Le numéro de passage indique le nombre de lignes d'écart et la direction par rapport au passage 0. La direction de passage est indiquée par rapport au passage 0 (nord, sud, est ou ouest). Le numéro de passage change

lorsque la machine se trouve à mi-chemin entre deux passages.

L'indicateur de précision du passage affiche la distance d'erreur hors passage. L'erreur hors passage montre la distance entre le passage le plus proche et la machine. L'erreur augmente jusqu'à ce que la machine atteigne le point à mi-chemin entre deux passages. Une fois ce point atteint, l'erreur diminue à mesure que la machine s'approche du passage suivant.

ZIDXX1X, 1749537808095-28-12FEB26

## AutoPath

AutoPath utilise les informations sur les rangs ou les limites pour créer des lignes de guidage pour les opérations ultérieures dans le champ. AutoPath réduit les suppositions et les entrées d'utilisateur nécessaires pour naviguer avec précision dans le champ. Les lignes AutoPath réduisent le temps de configuration, les mauvaises lignes de jointure et les dégâts causés aux cultures par une configuration de guidage imprécise.

Avant d'utiliser les passages de guidage AutoPath, importer les données de passage AutoPath à partir du John Deere Operations Center. Les données de ligne AutoPath sont incluses dans le fichier de configuration. Si aucune donnée source n'est disponible, les lignes de guidage AutoPath peuvent être générées à l'aide d'une bordure. Voir Modifier AutoPath dans l'aide sur écran pour plus d'informations.

### Exigences spécifiques à la machine:

AutoPath est compatible avec les machines suivantes équipées de systèmes AutoTrac John Deere ou Reichardt Green Fit:

*NOTE: Pour des performances optimales, utiliser AutoTrac RowSense avec AutoPath.*

- Tracteur
- Pulvérisateur
- Abatteuse-façonneuse
- Andaineuse

*NOTE: La documentation AutoPath n'est pas disponible lorsque le mode de documentation ISOBUS est activé dans les paramètres de configuration du travail.*

### AutoPath (rangs)

AutoPath (rangs) utilise les données de fonctionnement source enregistrées, les décalages de la machine et l'espacement des passages pour créer des lignes de guidage pour les opérations ultérieures dans cette parcelle. AutoPath (rangs) réduit les suppositions et les entrées d'utilisateur nécessaires pour naviguer avec précision dans les récoltes droites. Les lignes AutoPath

réduisent le temps de configuration, les mauvaises lignes de jointure et les dégâts causés aux cultures par une configuration de guidage imprécise.

### Conditions requises pour l'opération source pour AutoPath (rangs):

*NOTE: La précision des lignes AutoPath dépend de la précision des données de l'opération source. Lors de l'enregistrement de l'utilisation source, John Deere Active Implement Guidance ou le guidage d'équipement AutoTrac est recommandé.*

L'opération source correspond à l'opération enregistrée utilisée pour générer des passages AutoPath. Les opérations source compatibles sont le travail du sol, l'ensemencement et l'épandage.

*NOTE: L'activité initiale doit être enregistrée avec un récepteur d'équipement.*

Si l'utilisation source ne comprend pas les données de rang, toute utilisation ultérieure dans cette parcelle, comme l'ensemencement, l'application du produit ou la récolte, doit contenir des rangs définis pour permettre la génération de passages de guidage par AutoPath.

Les données d'utilisation source envoyées au John Deere Operations Center doivent être enregistrées à l'aide de:

- Récepteurs StarFire utilisant le niveau de signal SF3 ou plus sur la machine et l'équipement.

*NOTE: Les récepteurs StarFire utilisant le signal SF-RTK ou plus sont nécessaires pour prendre en charge l'ensemencement et la récolte de canne à sucre pour une répétabilité sur plusieurs saisons.*

*NOTE: Vérifier que le TCM est calibré sur tous les récepteurs (machine et équipement).*

*NOTE: Le signal partagé peut être utilisé pour enregistrer les données.*

- Une console universelle G5 ou G5<sup>Plus</sup>.

### Équipements compatibles avec AutoPath (rangs):

- Semoir John Deere avec contrôleur SeedStar 2 ou plus récent
- Semoir de précision ISOBUS autre que John Deere
  - La largeur de travail doit être égale aux rangs.
  - Si la largeur de rang est supérieure à 254 cm (100 in), les utilisations suivantes nécessiteront de définir les rangs.
- Semoir virtuel (équipement sans contrôleur)
  - La largeur de travail doit être égale aux rangs.
- Équipement de travail du sol John Deere avec contrôleur

- Les utilisations suivantes nécessiteront de définir les rangs.
- Équipement de travail du sol virtuel (sans contrôleur)
  - Il est recommandé de régler une largeur de travail égale aux rangs.
  - Si la largeur de travail n'est pas égale aux rangs ou si la largeur de rang est supérieure à 254 cm (100 in), les opérations suivantes nécessitent que les rangs soient définis.

### Conditions requises pour l'utilisation d'AutoPath (rangs)

- Le fichier de configuration du John Deere Operations Center contient des données AutoPath.
- La console universelle G5 doit avoir une licence valide pour AutoPath.
- La machine est équipée d'un récepteur StarFire utilisant un niveau de signal SF3 ou plus.

*NOTE: Pour des performances optimales, utiliser le même niveau de signal que celui utilisé pour enregistrer l'opération source.*

- La machine est équipée de systèmes AutoTrac Green Fit John Deere ou Reichhardt.
- Le type de récolte doit être une culture en lignes et il est recommandé d'utiliser les données source les plus récentes pour obtenir les meilleurs résultats.

### Génération d'AutoPath (rangs):

*NOTE: Les fichiers AutoPath ne peuvent pas être exportés depuis la console.*

*NOTE: Les fichiers AutoPath importés sur la console peuvent être modifiés mais les modifications ne seront pas synchronisées avec le John Deere Operations Center.*

Lorsqu'une machine est tirée dans un champ auquel est associé un fichier d'opération source, les lignes AutoPath optimisées pour le moins de passages sont générées automatiquement. Le passage AutoPath actuel peut ensuite être modifié depuis la page Sélectionner un passage de guidage. Sélectionner le bouton Méthode pour sélectionner la méthode utilisée pour générer les passages. AutoPath (rangs) dispose des options de génération de passage suivantes:

- Sélectionner Optimiser pour recouvrir la totalité du terrain en effectuant le moins de passages possible.

*NOTE: Si la largeur de travail actuelle de l'opération de travail est plus étroite que la largeur de travail de l'opération source, l'option permettant de suivre les passages de l'opération source est automatiquement grisée.*

- Sélectionner Exécuter les passages de l'opération

source pour utiliser uniquement les passages qui s'alignent avec les passages de l'opération source. Les passages de fonctionnement suivants réduisent le compactage mais peuvent entraîner un chevauchement de couverture.



### Default to this Method

PC613046—UN—20FEB24

Case à cocher Méthode par défaut

L'option par défaut est Optimiser pour le moins de passages. Pour modifier le réglage par défaut en Suivre les passages de l'opération source, sélectionner le bouton de radio et vérifier le réglage par défaut de cette case à cocher Méthode. Cette étape garantit que la méthode de génération reste la même entre les champs.

Les lignes AutoPath (rangs) passent par défaut à 20 m (66 ft) au-delà de l'extrémité du rang. Les extensions de ligne peuvent être modifiées dans les réglages avancés. AutoPath (rangs) peut connecter les lignes de part et d'autre d'un écart allant jusqu'à 50 m (164 ft), comme de part et d'autre d'un cours d'eau par exemple.

*NOTE: Les extensions de ligne seront par défaut sur "Inactives" si la plate-forme détectée est une machine à canne à sucre.*

*NOTE: Pour plus d'informations sur les réglages avancés, se reporter à l'aide sur écran.*

### AutoPath (bordures)

*NOTE: Les fichiers AutoPath ne peuvent pas être exportés depuis la console.*

AutoPath (bordures) utilise les informations de bordure de parcelle pour créer des lignes de guidage. AutoPath (bordures) nécessite des informations précises sur les bordures de champ pour générer des passages. Cette méthode est adaptée aux machines travaillant dans des rangs non cultivés et plantant de nouvelles cultures en lignes.

### Génération d'AutoPath (bordures):

Lorsqu'une machine se déplace dans un champ qui n'a pas de fichier d'opération source associé mais qui a une bordure définie, AutoPath (bordures) génère des passages en fonction des conditions suivantes:

- Lorsqu'un plan de guidage non-embarqué depuis une bordure a été partagé, AutoPath (bordures) génère directement des données.
- Si aucun plan de bordure n'a été partagé, mais qu'une bordure est définie pour la parcelle actuelle, l'utilisateur peut sélectionner un plan de bordure

existant pour la parcelle ou peut créer un nouveau plan de bordure à l'aide du menu Données.

- Si aucune information de bordure de parcelle n'est indiquée, l'utilisateur peut sélectionner le raccourci vers l'application Parcelles et bordures pour terminer la configuration des informations de bordure. AutoPath (Bordures) ne peut pas être indiqué tant que la bordure n'est pas indiquée.

**NOTE:** Si le fichier de l'opération source existe, AutoPath (rangs) génère des passages à partir des données de l'opération source.

Si l'invite initiale pour Aligner sur la bordure a été ignorée, AutoPath (Bordures) peut être généré à tout moment en utilisant Définir le passage pour sélectionner la ligne AutoPath et en sélectionnant un plan de bordure existant, ou en créant un nouveau plan de bordure lors de la modification de la ligne AutoPath.

AutoPath (bordures) dispose des méthodes de génération de passage suivantes:

- Sélectionner Angle de cap pour générer des passages à l'angle souhaité.
- Sélectionner Aligner à la bordure pour générer des passages parallèles à un bord de bordure.
- Sélectionner à partir du passage existant pour générer des passages rectilignes qui sont parallèles à une ligne de guidage existante.

La fonction Aligner à la bordure permet à un utilisateur de créer facilement un ensemble de passages de guidage droits alignés avec une section définie d'une bordure de champ. La console affiche par défaut le bord droit le plus long de la bordure, mais n'importe quel bord peut être sélectionné.

Les lignes AutoPath (rangs) passent par défaut à 20 m (66 ft) au-delà de l'extrémité du rang.

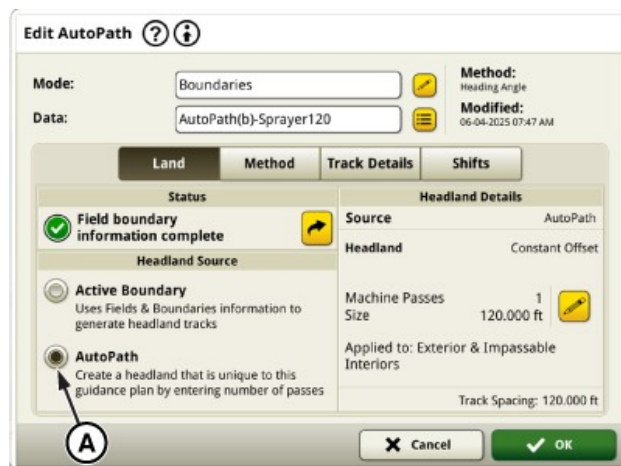
**NOTE:** Pour plus d'informations sur les réglages avancés, se reporter à l'aide sur écran.

### Création de bouts de champ:

Lorsque le bout de champ est défini dans AutoPath - bordure, Parcelles et bordures doit indiquer que le bout de champ est défini ailleurs et diriger les utilisateurs vers la définition du bout de champ AP.

Pour créer un bout de champ, suivre la procédure indiquée:

1. Accéder à Modifier Autopath.
2. Sélectionner Source de bout de champ Autopath.



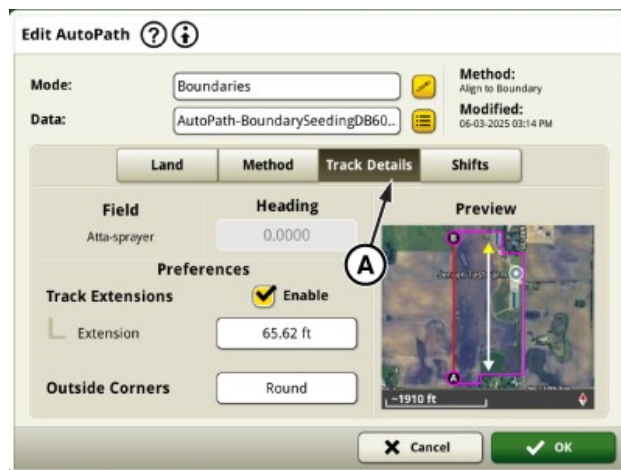
PC676263—UN—17JUN25

Source de bout de champ

### A—AutoPath

3. Cliquer sur Passages de la machine pour régler le nombre de passages.
4. Cliquer sur OK pour terminer la procédure.

### Détails du passage:



PC676267—UN—24JUN25

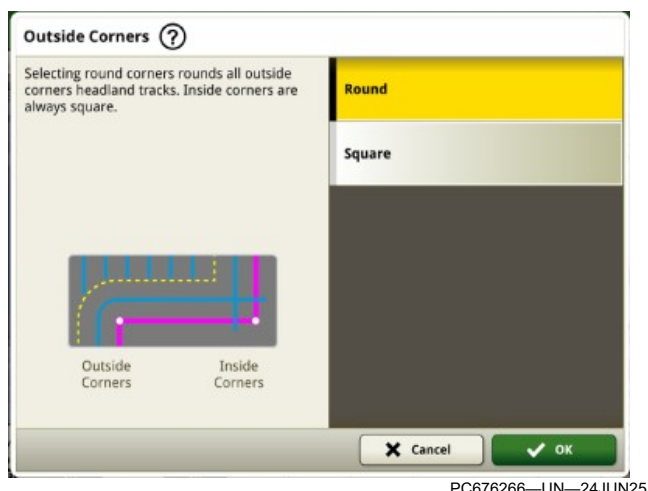
Page Détails du passage

### A—Onglet Détails du passage

L'onglet Détails du passage affiche les informations de parcelle, de cap, de bordure et de bout de champ du passage sélectionné.

**NOTE:** Les informations de bordure et de bout de champ ne sont pas requises avec AutoPath, généré à partir des rangs.

La préférence Type d'angle extérieur permet de choisir entre un angle extérieur carré ou rond.



Angles extérieurs

La fenêtre Aperçu affiche un aperçu d'AutoPath qui serait généré. Le cap du passage peut être modifié en sélectionnant le champ de saisie et en ajustant les valeurs requises.

La méthode de génération AutoPath peut être modifiée à partir de l'onglet Détails du passage en sélectionnant le bouton Modifier à côté du nom de la méthode.

**NOTE:** Pour plus d'informations, se reporter à l'aide sur l'écran.

Les paramètres de visibilité de passage peuvent être utilisés pour sélectionner les lignes à afficher sur la vue cartographique. La vue cartographique peut être commutée entre tous les passages, les passages de champ et les passages de bout de champ. La vue par défaut est Afficher tous les passages.

**NOTE:** Les paramètres de visibilité de passage ne sont pas disponibles lors de l'utilisation d'AutoPath (rangs).

ZIDXK1X,1751352575676-28-29SEP25

## Décalage



PC16665—UN—18MAR13

A—Décalage centre  
B—Décalage gauche  
C—Décalage droite

La fonction Décalage règle la position de la machine vers la gauche, le centre ou la droite par rapport au

passage défini. Utiliser la fonction Décalage pour compenser la dérive du système de positionnement global (GPS).

**NOTE:** Cette dérive est inhérente à tout système GPS de navigation par satellites à correction différentielle.

Lorsqu'on utilise la correction différentielle SF1, SF2 ou SF3 (ou le mode de relevé rapide RTK), le passage peut se décaler dans le temps ou lorsqu'on coupe et remet le contact. Il est possible d'utiliser la fonction de décalage pour compenser la dérive du système GPS.

Le décalage ajuste le passage 0 et toutes les lignes de guidage qui y sont associées. Les lignes de guidage sont orientées vers la droite ou vers la gauche selon la distance prédéfinie. Un utilisateur peut également centrer une ligne de guidage sur la machine.

Pour centrer la ligne sur l'emplacement actuel de la machine, sélectionner Décalage centre (A). Pour déplacer la ligne vers la gauche, sélectionner Décalage gauche (B). Pour déplacer la ligne vers la droite, sélectionner Décalage droite (C).

**NOTE:** Le décalage principal est par défaut sur MARCHE.

La fonction Décalage est désactivée tandis que l'enregistrement de contours adaptatifs est actif.

La valeur d'incrément de décalage maximum autorisée lorsqu'AutoTrac est actif est de 30 cm (12 in). Lorsqu'AutoTrac est inactif, l'utilisateur peut passer jusqu'à 914 cm (360 in).

Il n'est pas recommandé d'effectuer un décalage en mode Contours adaptatifs. Le décalage est basé sur le cap actuel du passage, non sur la géométrie de l'intégralité du passage. Le décalage peut entraîner un décalage d'une partie du passage plus ou moins important que celui souhaité.

**NOTE:** Le décalage central n'est pas disponible lorsque le signal de rang est utilisé pour les courbes AB et les passages de bordure.

Le décalage est disponible lorsqu'on utilise des courbes AB. (Se reporter à Décalage des courbes AB.)

Le total des décalages est visible lors de l'édition d'un passage de guidage, uniquement pour les passages rectilignes ou circulaires. L'option Effacer décalages est disponible pour tous les passages.

### Décalages de ligne de guidage partagés

Pour partager un décalage de ligne de guidage:

1. Déplacer la ligne de guidage active.
2. Ouvrir la liste des passages de guidage.
3. Sélectionner le bouton Partager pour partager la

ligne active et ses décalages de ligne avec le groupe de travail.

Pour recevoir un décalage de ligne de guidage:

**NOTE:** Si la ligne de guidage active a été décalée par un autre opérateur, resélectionner la ligne active pour que la notification apparaisse.

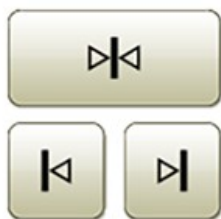
1. Sélectionner une ligne de guidage différente.
2. Sélectionner à nouveau la ligne de guidage précédente.

### Décalage de ligne unique

**NOTE:** Le décalage de ligne unique n'est disponible que pour les passages rectilignes et les courbes AB.

AutoTrac reste actif si un décalage de ligne unique est appliqué.

**NOTE:** Le décalage de ligne unique peut uniquement être utilisé pour déplacer la chenille jusqu'à 30% de l'espacement des passages pour les passages rectilignes et 40% pour les courbes AB.



PC28718—UN—25AUG22

Boutons Décalage de ligne unique

A—Décalage centre  
B—Décalage gauche  
C—Décalage droite

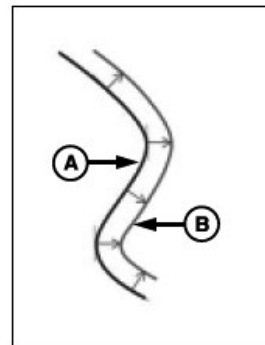
Le décalage de ligne unique ajuste la position d'une seule ligne de guidage à gauche ou à droite sans affecter l'emplacement ou la forme des passages de guidage qui l'entourent. À la fin d'un virage ou lorsqu'un nouveau passage de guidage est sélectionné, le décalage est réinitialisé à zéro.

Le module décalage de ligne unique peut être ajouté à une page d'exécution à l'aide de l'application Gestionnaire de configuration.

### Décalage des courbes AB

La console G5 affiche les courbes AB à l'aide d'une logique différente des autres méthodes de guidage. Au lieu de décalages latéraux droits, les courbes AB utilisent des décalages radiaux. Les décalages radiaux prennent en charge un mouvement directionnel perpendiculaire à la tangente de la courbe en chaque point du passage de guidage. Chaque point le long de la

courbe est déplacé pendant la régénération. Cela provoque une modification de la forme et de la géométrie de la courbe lors du décalage.



PC27479—UN—06SEP19

Exemple de décalage de courbe AB

A—Courbe AB  
B—Nouvelle courbe AB

Lorsqu'une courbe AB (A) est décalée, la nouvelle courbe AB (B) est décalée radialement au point du décalage. Le décalage radial se propage le long de la ligne. L'espacement des passages et le cap de la nouvelle courbe AB sont basés sur la courbe AB d'origine.

**NOTE:** Le lissage des courbes est appliqué à chaque nouveau passage. Le lissage peut entraîner des petites interruptions dans la couverture. Si nécessaire, le lissage des segments de ligne peut être désactivé dans les paramètres de guidage.

### Importation et exportation des décalages de courbe AB

En cas d'importation des courbes AB avec des décalages d'une console GreenStar 3 2630, les lignes décalées sont importées. En cas de modifications des dimensions ou des applications, les courbes AB ne sont pas régénérées en fonction de ces modifications. Pour tenir compte de ces modifications, la courbe AB doit être créée à partir de la courbe AB d'origine.

Les décalages radiaux d'une console G5 ne sont pas compatibles avec d'autres types de console.

Les courbes AB exportées vers les consoles GreenStar 2, les consoles GreenStar 3 ou vers John Deere Operations Center conservent leurs décalages radiaux lors de leur réimportation vers une console G5, uniquement si la courbe AB n'est pas modifiée pendant qu'elle est sur d'autres types de console.

**NOTE:** La console de génération 4 ne prend pas en charge l'importation des décalages.

ct47125,1705346976821-28-29SEP25

## Notification de modification de la largeur de travail

Activer la notification de modification de la largeur de travail pour recevoir une notification à chaque modification de la largeur de travail de la machine ou de l'équipement.

ct47125,1708279572721-28-18FEB24

## Voies de jalonnage

Les voies de jalonnage sont des lignes de guidage qui sont mises en surbrillance dans une couleur différente pour rappeler à l'utilisateur d'effectuer une action sur ce passage. Par exemple, les voies de jalonnage peuvent rappeler à l'utilisateur de désactiver manuellement les sections du semoir de précision afin que la semence ne soit pas ensemencée sur des chemins prédéterminés. Ces chemins prédéterminés peuvent être utilisés pour les rangées de roues pendant la saison afin de réduire le compactage du sol et les dommages à la culture dans le reste de la parcelle.

Pour plus d'informations sur les voies de jalonnage, voir l'aide sur écran.

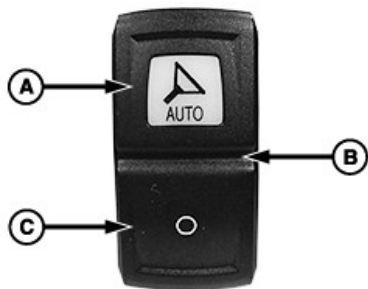
ct47125,1708279572586-28-18FEB24

## Signal partagé

Le signal partagé utilise le signal de correction de la machine pour partager le signal avec le récepteur de l'équipement et d'autres machines lors de l'utilisation de John Deere Machine Sync. Le récepteur avec le signal de correction le plus précis doit être monté sur la machine.

ct47125,1708279572455-28-18FEB24

## Touche de route et retour automatique



PC20494—UN—19AUG19

Touche de route et retour automatique

A—Position de retour automatique  
B—Position MARCHÉ  
C—Position arrêt

Sur la touche de route et de retour automatique, sélectionner:

- Position de retour automatique (A) — moitié AUTO de l'interrupteur à bascule.
- Position Marche (B) — position centrale de l'interrupteur à bascule.
- Position Arrêt (C) — moitié ouverte de l'interrupteur à bascule.

ct47125,1708279572310-28-18FEB24

## Espacement des passages

**NOTE:** Lorsque la machine roule à une vitesse supérieure à 16 km (10 mi) à partir du passage de guidage 0, la précision des lignes de guidage est réduite.

L'option Espacement des passages est utilisée dans l'application de guidage pour déterminer la distance qui sépare chaque passage du précédent. L'option Espacement des passages est similaire à l'option Largeur de travail, mais l'espacement des passages est uniquement utilisé pour le guidage et les deux valeurs sont indépendantes l'une de l'autre.

Pour maintenir la largeur de rang entre deux passages, régler le paramètre Espacement des passages sur la même valeur que le paramètre Largeur de travail. Pour assurer un léger chevauchement pour le travail du sol ou la pulvérisation, ou pour tenir compte d'une certaine dérive du système GPS, définir un espacement des passages inférieur à la largeur de travail.

ct47125,1708279572181-28-18FEB24

## Passage défini

Un jeu de passages est un groupe de passages de guidage créés par l'utilisateur. Les jeux de passage permettent à l'utilisateur d'alternier rapidement entre différents passages de guidage.

### Créer un nouveau passage défini

1. Sélectionner le bouton Définir le passage ou le module de page d'exécution Passage suivant.
2. Sélectionner le bouton Nouveau passage défini.
3. Sélectionner le bouton Ajouter un passage et sélectionner le passage souhaité dans la liste.
4. Répéter l'étape 3 jusqu'à ce que tous les passages souhaités soient ajoutés au jeu de passages.

### Sélectionner un passage défini

1. Sélectionner le bouton Définir le passage ou le module de page d'exécution Passage suivant.
2. Sélectionner un passage défini sur la page Liste de passages de guidage.

**NOTE:** Le fait de retirer une ligne d'un ensemble de passages ne la supprime pas de l'affichage. Le fait de supprimer un ensemble de passages ne supprime pas les lignes de l'ensemble de passages de l'affichage.

Consulter les dossiers d'aide à l'écran pour plus d'informations.

ct47125,1708279572049-28-18FEB24

## Permutation de passage



PC17412—UN—15JUL13

La fonction Permutation de passage permet à l'opérateur de changer de ligne de guidage. La fonction Permutation de passage peut être utilisée en créant un passage défini (groupe de lignes de guidage) ou en utilisant le passage défini global (toutes les lignes de guidage disponibles sur la console). Lorsqu'elle est sélectionnée, l'option Permut pass change le guidage du passage en fonction de l'ordre de guidage des lignes de l'ensemble de passages.

### Intervertir avec le passage suivant

**NOTE:** Le bouton Permutation de passage est grisé lorsqu'aucun passage n'est sélectionné.

Pour sélectionner le passage de guidage suivant, procéder comme suit:

- Sélectionner le bouton Permutation dans le module Passage suivant.
- Sélectionner Permutation de passage dans la barre de raccourcis.

ct47125,1708279571907-28-18FEB24

## Sélection du passage de guidage

Lorsque la sélection du passage de guidage est activée, la console sélectionne automatiquement un passage de guidage à chaque fois qu'un client, une exploitation et une parcelle sont sélectionnés. Si plusieurs passages sont associés à une parcelle, le premier passage de la liste des passages de guidage est sélectionné comme passage de guidage actif.

**NOTE:** Le passage actif ne change pas si l'utilisateur sélectionne un nouveau champ alors que AutoTrac est enclenché.

Si une parcelle sélectionnée n'est associée à aucun passage de guidage ou si l'utilisateur efface le client,

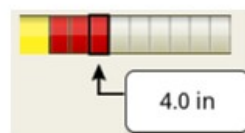
l'exploitation ou la parcelle sélectionnés, le nom du passage devient "---", indiquant qu'il n'y a aucun passage actif. Pour sélectionner un passage de guidage, sélectionner Définir passage sur la page principale de l'application de guidage, ou sélectionner un client, une exploitation et une parcelle dans l'application Parcelles.

**NOTE:** La sélection du passage de guidage est activée par défaut. En cas de réinitialisation des données d'usine ou de reprogrammation du logiciel, cette fonction reprend ses réglages par défaut.

ct47125,1708279571781-28-18FEB24

## Réglages de lightbar

**NOTE:** La barre lumineuse est également un témoin de précision du passage.



PC28719—UN—25AUG22

Incrémement de la barre lumineuse

**Taille incrém.** — Sert à définir la valeur de distance hors passage représentée par chaque case du lightbar.

**Braquer vers la direction** — Lorsque cette option est sélectionnée, les lumières situées sur la gauche du lightbar s'allument. Cela signifie qu'il faut faire tourner la machine vers la gauche pour s'aligner avec le passage de guidage.

**Direction hors passage** — Lorsque cette option est sélectionnée, lorsque les lumières situées sur la gauche du lightbar s'allument, cela signifie qu'il faut faire tourner la machine vers la droite pour s'aligner avec le passage de guidage.

### Lightbar de guidage de l'équipement passif



PC671879—UN—24JUN25

A—Lightbar de la machine

**B—Lightbar de l'équipement**

Lors de l'utilisation du guidage de l'équipement passif, la console ajoute un second lightbar.

**Lightbar de la machine (A)** — Affiche la distance de dépassement à droite ou à gauche de la machine par rapport au passage de guidage.

**Lightbar de l'équipement (B)** — Affiche le décalage vers la gauche ou vers la droite du centre de rotation de l'équipement par rapport au passage de guidage.

ZID XK1X, 1750077355275-28-16JUN25

**Détails de carte AutoPath**

Sélectionner le bouton Détails de carte AutoPath pour afficher les informations sur les rangs et les passages à partir de l'utilisation source. Les détails de la carte AutoPath permettent à l'utilisateur de visualiser la façon dont la ligne de guidage est planifiée sur un champ particulier par AutoPath.

Sélectionner le bouton Rangs pour masquer ou afficher les données de rang.

Sélectionner les passages d'utilisation source pour masquer ou afficher les passages générés par l'utilisation source.

Cocher la case Directions de la source pour masquer ou afficher les flèches directionnelles. Lorsqu'elles sont activées, les flèches directionnelles indiquent le sens de marche du passage de la source.

ct47125, 1708279571499-28-18FEB24

**Graphique circulaire d'état d'AutoTrac**

L'icône AutoTrac comporte quatre niveaux représentés par le graphique circulaire d'état AutoTrac:

**1. Installé**

Installé

PC28729—UN—25AUG22

Le contrôleur de direction et tout le matériel nécessaire à l'utilisation sont installés.

- Le contrôleur de la direction est détecté.
- Une licence AutoTrac est détectée.

*NOTE: Si elle est prise en charge, la sécurité du contrôleur de direction doit être effectuée.*

**2. Configuré**

Configuré

PC28730—UN—29AUG22

Mode Guidage déterminé et passage 0 valide établi. Un niveau de signal StarFire correct pour AutoTrac est sélectionné. Les conditions suivantes de la machine doivent être remplies:

- Le système de guidage est activé.
- Le passage de guidage 0 est défini.
- Signal GPS valide détecté
- Le contrôleur de la direction n'a pas de défaillances actives.
- Le message du TCM est disponible et valide.
- La machine se trouve dans un rapport de fonctionnement correct.

*NOTE: AutoTrac reste dans "1 graphique circulaire" lorsque le mode Orchard est actif car le mode Orchard n'est pas pris en charge pour le guidage AutoTrac. Cela est défini par la licence SF qui contrôle l'accès aux fonctions. Le mode Orchard n'est pas un signal valide pour AutoTrac.*

*NOTE: Si le signal GPS n'est pas valide, se reporter au livret d'entretien ou au manuel technique de StarFire pour plus d'informations.*

**3. Activé**

Activé

PC28731—UN—25AUG22

Le bouton MARCHE/ARRÊT d'AutoTrac est enfoncé. Toutes les conditions sont remplies pour qu'AutoTrac fonctionne et le système est prêt à être enclenché:

- Sélectionner le bouton MARCHE/ARRÊT de la DIRECTION pour mettre en marche la direction.

**4. Enclenché**

Enclenché

PC28732—UN—25AUG22

La touche de retour automatique a été enfoncée et AutoTrac dirige la machine.

- Appuyer sur la touche de retour automatique de la machine pour enclencher AutoTrac.
- La vitesse est dans la plage valide
- Le cap/angle de la machine est inférieur à la plage de passage correcte
- Machine à moins de 40% de la largeur de passage
- Touche de retour automatique engagée

Dernier code avant désactivation: Indique pourquoi AutoTrac est désenclenché ou pourquoi il ne s'enclenche pas. Les codes avant désactivation apparaissent dans un nouveau volet en haut de la page.

ZIDXK1X,1749541393875-28-10OCT25

## Définition du passage de guidage



PC28720—UN—25AUG22

- A—Bouton Définir passage  
B—Ajouter passage de guidage  
C—Filtrer/Classer passages de guidage

1. Sélectionner DÉFINIR PASSAGE sur la page de guidage principale.
2. Dans la Liste des passages de guidage, sélectionner une ligne de guidage existante ou en créer une.

Consulter le Centre d'aide à l'écran pour plus d'informations sur la création de passages de guidage différents.

ct47125,1708279571183-28-23MAY24

## Activation d'AutoTrac



PC28733—UN—30AUG22

Interrupteur de MARCHE/ARRÊT de la direction

- A—Direction en marche  
B—Direction sur arrêt

Pour pouvoir activer AutoTrac, les critères suivants doivent être satisfaits:

- La machine doit disposer d'un contrôleur de direction compatible AutoTrac.
- Licence valide qui comprend AutoTrac.
- Un passage de guidage a été créé. Pour plus d'informations sur la création d'un passage de guidage, voir Création d'un passage de guidage dans cette section.
- Le niveau de signal StarFire correct pour AutoTrac est sélectionné (SF1, SF2, SF3 ou RTK) et un signal GPS valide est reçu.
- AutoTrac avec signaux GPS valides, y compris SF1, SF2, SF3 ou RTK.
- Le contrôleur de la direction ne doit pas avoir de défaillance active.

**NOTE:** Les vitesses minimale et maximale autorisées sont déterminées par le type de la machine et la version logicielle du contrôleur de direction.

Pour activer AutoTrac, sélectionner l'interrupteur à bascule MARCHE/ARRÊT de la direction sur la page principale de l'application de guidage AutoTrac ou en sélectionnant la touche de raccourci AutoTrac sur la page d'accueil. Ces boutons désactivent AutoTrac s'ils sont sélectionnés de nouveau.

ct47125,1708279571041-28-18FEB24

## Enclenchement d'AutoTrac

**⚠ ATTENTION:** Éviter tout risque d'accident ou de blessure. Quand AutoTrac est enclenché, l'utilisateur est responsable de la direction à la fin du passage et d'éviter les collisions.

Ne pas tenter de mettre en marche (enclencher) le système AutoTrac lors du transport sur route.

1. Sélectionner le bouton MARCHE/ARRÊT de la direction pour activer ou désactiver la direction.
2. Conduire la machine sur un passage de guidage et une ligne de navigation apparaît en surbrillance devant l'icône de la machine.
3. Enclencher manuellement AutoTrac en appuyant sur la touche de retour automatique lorsque l'assistance de direction est souhaitée.

ct47125,1708279570911-28-18FEB24

## Touche de retour automatique



Icône AutoTrac

PC20427—UN—28JUL16

### A—Touche de retour automatique

**NOTE:** L'emplacement de la touche de retour automatique varie en fonction du type et du modèle de la machine. Pour plus d'informations sur l'emplacement de la touche de retour automatique, voir le livret d'entretien de la machine.

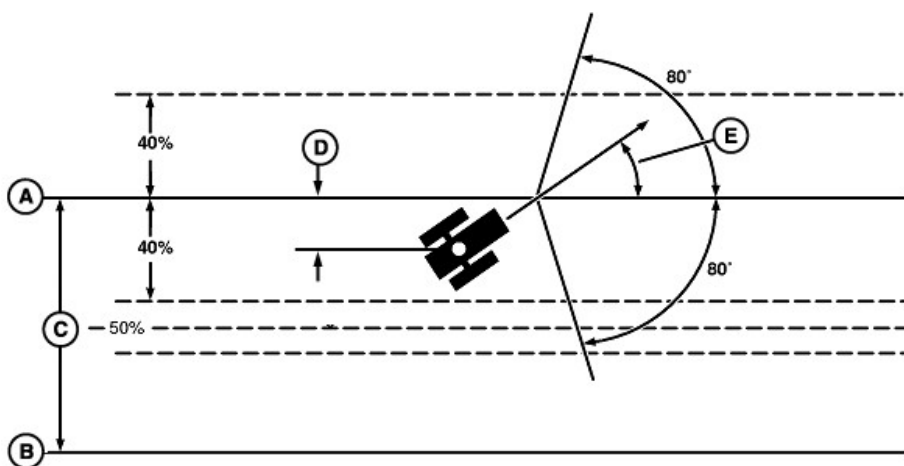
Appuyer sur la touche de retour automatique pour déplacer AutoTrac de la phase activé à la phase enclenché.

ct47125,1708279570776-28-18FEB24

PC28734—UN—29AUG22

Exemple de touche de retour automatique

## Réenclencher AutoTrac sur le passage suivant



Guidage

PC8866—UN—02NOV05

A—Passage 0  
B—Passage 1 sud  
C—Espacement des passages

D—Erreur de passage  
E—Erreur de cap

En fin de rang, l'utilisateur doit faire tourner la machine dans le passage suivant. En tournant le volant, autoTrac est désenclenché.

AutoTrac peut être réenclenché en appuyant sur la touche de retour automatique uniquement lorsque les conditions suivantes sont remplies:

**NOTE:** Le contrôleur de la direction détermine la vitesse maximale lorsque la machine utilise AutoTrac.

Le délai d'inversion dépend de la machine. Au bout du délai d'inversion, il est nécessaire de passer un rapport de marche avant sur la machine avant d'activer à nouveau la marche arrière.

- La vitesse de marche avant est inférieure à 30 km/h (18,6 mph).

- La vitesse de marche arrière est inférieure à 10 km/h (6 mph).
- Le cap de la machine est à moins de 80° du passage voulu.
- La machine est à moins de 40% de l'espacement des passages.
- L'utilisateur est assis.
- Le module de compensation de terrain est activé.

*NOTE: Le numéro de passage est affiché sur la carte à mi-chemin entre les deux passages de guidage.*

cl47125,1708279570643-28-09DEC25

## Vitesses minimale et maximale

Les vitesses minimale et maximale autorisées sont déterminées par la machine et la version logicielle du contrôleur de la direction.

*NOTE: Sur certaines machines, AutoTrac peut fonctionner à des vitesses inférieures à 0,1 km/h (0,06 mph). Se reporter au livret d'entretien de la machine pour plus d'informations.*

### Limites de vitesse en marche avant

| AutoTrac intégré                                              |                                                                                |                                             |
|---------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------|
| Machine                                                       | Limite grande vitesse en marche avant                                          | Limite basse vitesse en marche avant        |
| Tracteurs à chenilles et pour cultures en lignes 6R, 7R et 8R | Modèles à roues: 36 km/h (22,4 mph)<br>Modèles à chenilles: 31 km/h (19,3 mph) | 0,5 km/h (0,3 mph)                          |
| Tracteurs articulés                                           | 31 km/h (19,3 mph)                                                             | 1 km/h (0,6 mph)<br>MST: 1,5 km/h (0,9 mph) |
| Pulvérisateurs                                                | 40 km/h (24,8 mph)                                                             | 0,5 km/h (0,3 mph)                          |
| Moissonneuses-batteuses                                       | 22 km/h (13,7 mph)                                                             | 0,5 km/h (0,3 mph)                          |
| Ensileuses automotrices                                       | 22 km/h (13,7 mph)                                                             | 0,5 km/h (0,3 mph)                          |
| Andaineuses automotrices                                      | 28 km/h (17,4 mph)                                                             | 0,5 km/h (0,3 mph)                          |
| Récolteuses de coton                                          | 15 km/h (9,3 mph)                                                              | 0,5 km/h (0,3 mph)                          |
| Gator ( XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R )                        | 30 km/h (18,6 mph)                                                             | 0,5 km/h (0,3 mph)                          |

| AutoTrac Universal 300 et contrôleur AutoTrac 300 |                                       |                                      |
|---------------------------------------------------|---------------------------------------|--------------------------------------|
| Machine                                           | Limite grande vitesse en marche avant | Limite basse vitesse en marche avant |
| Tracteurs pour cultures en lignes et à chenilles  | 30 km/h (18,6 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |
| Tracteurs articulés                               | 30 km/h (18,6 mph)                    | 1 km/h (0,6 mph)                     |
| Pulvérisateurs                                    | 37 km/h (23,0 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |
| Moissonneuses-batteuses                           | 25 km/h (15,5 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |
| Ensileuses automotrices                           | 25 km/h (15,5 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |
| Andaineuses automotrices                          | 25 km/h (15,5 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |
| Récolteuses de coton                              | 25 km/h (15,5 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |

| AutoTrac Universal 200                           |                                       |                                      |
|--------------------------------------------------|---------------------------------------|--------------------------------------|
| Machine                                          | Limite grande vitesse en marche avant | Limite basse vitesse en marche avant |
| Tracteurs pour cultures en lignes et à chenilles | 30 km/h (18,6 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |
| Tracteurs articulés                              | 30 km/h (18,6 mph)                    | 0,8 km/h (0,5 mph)                   |
| Pulvérisateurs                                   | 37 km/h (23,0 mph)                    | 0,8 km/h (0,5 mph)                   |
| Moissonneuses-batteuses                          | 25 km/h (15,5 mph)                    | 0,8 km/h (0,5 mph)                   |
| Ensileuses automotrices                          | 25 km/h (15,5 mph)                    | 0,8 km/h (0,5 mph)                   |
| Andaineuses automotrices                         | 25 km/h (15,5 mph)                    | 0,8 km/h (0,5 mph)                   |
| Récolteuses de coton                             | 25 km/h (15,5 mph)                    | 0,8 km/h (0,5 mph)                   |

| Contrôleur AutoTrac—Raven                        |                                       |                                      |
|--------------------------------------------------|---------------------------------------|--------------------------------------|
| Machine                                          | Limite grande vitesse en marche avant | Limite basse vitesse en marche avant |
| Tracteurs pour cultures en lignes et à chenilles | 31 km/h (19,3 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |
| Tracteurs articulés                              | 31 km/h (19,3 mph)                    | 1 km/h (0,6 mph)                     |
| Andaineuses automotrices                         | 20 km/h (12,4 mph)                    | 0,5 km/h (0,3 mph)                   |

### Limites de vitesse en marche arrière

| AutoTrac intégré                                                                                                                                |                                    |                                         |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------|-----------------------------------------|
| Machine                                                                                                                                         | Marche arrière et temps admissible | Limite grande vitesse en marche arrière |
| Tracteurs à chenilles et pour cultures en lignes 7R et 8R<br>7R (N.S. 110101—)<br>8R (N.S. 160001—)<br>8RT (N.S. 923001—)<br>8RX (N.S. 801001—) | Oui, aucune limite                 | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Tracteurs à chenilles et pour cultures en lignes 6R, 7R et 8R<br>7R (N.S. —110100)<br>8R (N.S. —160000)<br>8RT (N.S. —923000)                   | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Tracteurs articulés                                                                                                                             | Non                                | —                                       |
| Pulvérisateurs                                                                                                                                  | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Moissonneuses-batteuses                                                                                                                         | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Ensileuses automotrices                                                                                                                         | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Andaineuses automotrices                                                                                                                        | Non                                | —                                       |
| Récolteuses de coton                                                                                                                            | Oui, 45 s                          | 5 km/h (3,1 mph)                        |
| Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R)                                                                                                            | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |

| AutoTrac Universal 200   |                                    |                                         |
|--------------------------|------------------------------------|-----------------------------------------|
| Machine                  | Marche arrière et temps admissible | Limite grande vitesse en marche arrière |
| Moissonneuses-batteuses  | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Ensileuses automotrices  | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Andaineuses automotrices | Non                                | —                                       |
| Récolteuses de coton     | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |

| Contrôleur AutoTrac—Raven                        |                                    |                                         |
|--------------------------------------------------|------------------------------------|-----------------------------------------|
| Machine                                          | Marche arrière et temps admissible | Limite grande vitesse en marche arrière |
| Tracteurs pour cultures en lignes et à chenilles | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Tracteurs articulés                              | Non                                | —                                       |
| Andaineuses automotrices                         | Non                                | —                                       |

ZIDXK1X, 1749542759320-28-23JUN25

| AutoTrac Universal 300 et contrôleur AutoTrac 300 |                                    |                                         |
|---------------------------------------------------|------------------------------------|-----------------------------------------|
| Machine                                           | Marche arrière et temps admissible | Limite grande vitesse en marche arrière |
| Tracteurs pour cultures en lignes et à chenilles  | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Tracteurs articulés                               | Non                                | —                                       |
| Pulvérisateurs                                    | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Moissonneuses-batteuses                           | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Ensileuses automotrices                           | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Andaineuses automotrices                          | Non                                | —                                       |
| Récolteuses de coton                              | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |

| AutoTrac Universal 200                           |                                    |                                         |
|--------------------------------------------------|------------------------------------|-----------------------------------------|
| Machine                                          | Marche arrière et temps admissible | Limite grande vitesse en marche arrière |
| Tracteurs pour cultures en lignes et à chenilles | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |
| Tracteurs articulés                              | Non                                | —                                       |
| Pulvérisateurs                                   | Oui, 45 s                          | 10 km/h (6,2 mph)                       |

## Prévision 1/2 tour



PC17238—UN—11JUL13

La prévision 1/2 tour alerte l'utilisateur en prévoyant la fin du passage et affiche la distance avec l'extrémité du passage sur la vue cartographique.

Sur la page des paramètres avancés de l'application Guidage, utiliser le bouton à bascule pour activer ou désactiver la Prévision 1/2 tour. Lorsque la Prévision 1/2 tour est activée, l'icône Prévision 1/2 tour apparaît sur la carte.

L'option Prévision 1/2 tour sert uniquement à prévoir le point de demi-tour d'une machine à l'aide relative au système Parallel Tracking ou AutoTrac lorsqu'elle est en mode Passage rectiligne. La Prévision 1/2 tour n'est pas une alerte de bout de champ. Les prévisions de demi-tour sont basées uniquement sur le comportement de virage antérieur de la machine. Les points de virage sont également définis quand AutoTrac est désactivé et quand l'erreur de cap dépasse 45°. Les prévisions de demi-tour ne coïncident avec la bordure de la parcelle que si cette dernière est linéaire et continue, ou si l'utilisateur fait demi-tour avant ou après la bordure de la parcelle.

La distance diminue jusqu'au demi-tour prévu et les signaux sonores retentissent lorsque la machine est à

10 secondes du point d'intersection. Les signaux sonores retentissent de nouveau lorsque le point de demi-tour prévu a été atteint.

L'indicateur visuel passe au jaune 10 secondes avant le demi-tour prévu, puis au rouge lorsque le véhicule dépasse l'endroit où le demi-tour était prévu. Une ligne d'intersection blanche indique l'endroit du demi-tour.

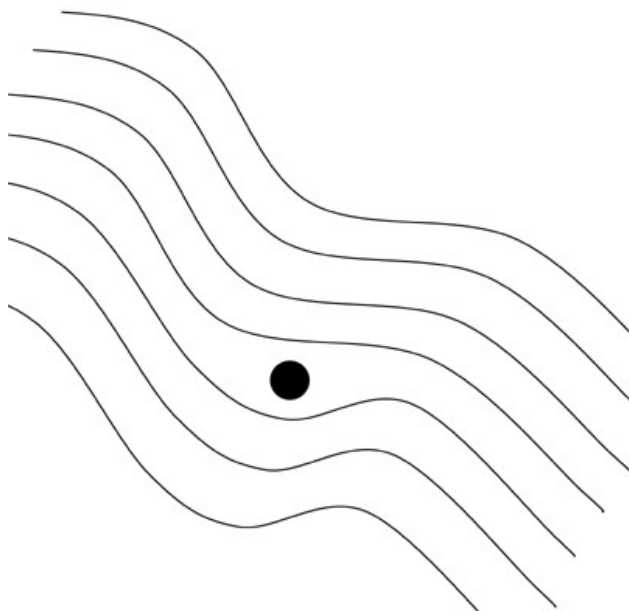
### Icône de la carte de prévision de 1/2 tour

Lorsque la Prévision 1/2 tour est activée, l'icône Prévision 1/2 tour s'affiche sur la carte. L'icône Prévision 1/2 tour est utilisée pour accéder aux paramètres Prévision 1/2 tour et désactiver la Prévision 1/2 à l'aide du bouton à bascule.

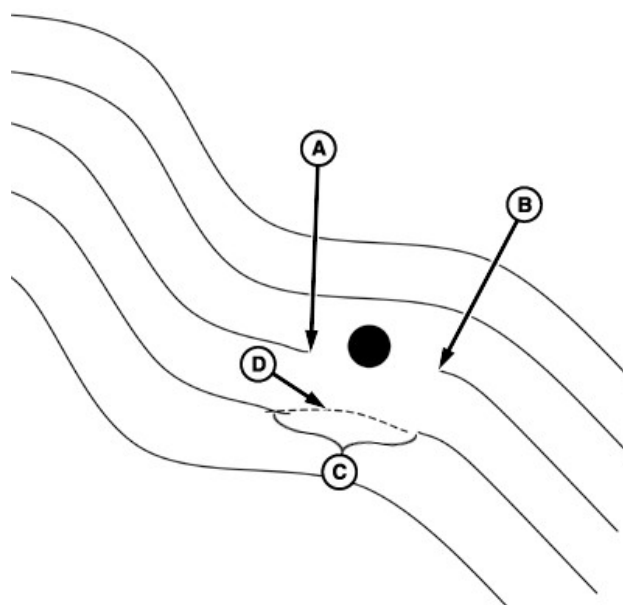
Lorsqu'elle est désactivée, la Prévision 1/2 tour n'avertit pas l'utilisateur en prévoyant la fin du passage et affiche la distance avec l'extrémité du passage sur la vue cartographique. La Prévision 1/2 tour doit être réactivée manuellement dans la page des paramètres avancés de l'application Guidage. Le symbole Prévision 1/2 tour ne s'affiche pas sur la carte lorsqu'il est éteint.

ct47125,1708279570255-28-18FEB24

## Contournement des obstacles



PC9029—UN—17APR06



PC9030—UN—17APR06

- A—Enregistrement désactivé
- B—Enregistrement activé
- C—Interruption dans le passage suivant
- D—Conduite manuelle pour rétablir le passage

L'utilisateur doit conduire autour d'obstacles rencontrés dans un champ pendant l'utilisation des courbes adaptatives telles qu'une tête de puits, un pôle ou une ligne d'alimentation.

*NOTE: Utiliser le bouton rectiligne pour enregistrer une ligne droite autour de l'obstacle pour éviter un espace dans le passage.*

**Enregistrement ACTIVÉ:** Si l'enregistrement demeure activé pendant le contournement d'un obstacle, la déviation par rapport au passage propagé est enregistrée et incorporée dans le passage. Sur le passage suivant, lorsqu'on s'approche de cette partie de la parcelle, le passage propagé pour le passage sur lequel se trouve la machine aura incorporé cette déviation. La machine suivra cette déviation. Pour éliminer cette déviation, l'utilisateur doit prendre le contrôle de la direction manuelle de la machine et redresser cette déviation. Une fois que l'opérateur a dépassé la déviation dans la parcelle et récupéré le passage prévu, il peut engager la touche de retour automatique et AutoTrac reprend le contrôle de la direction de la machine.

**Enregistrement DÉSACTIVÉ:** Si l'enregistrement est désactivé lorsque l'obstacle est en approche et contourné, puis que l'enregistrement est réactivé une fois que l'obstacle est dépassé et qu'AutoTrac est activé pour terminer le passage, il y aura un blanc dans le passage enregistré où se trouve l'obstacle. Sur le passage suivant, lorsque la machine s'approche du blanc, l'utilisateur doit prendre le contrôle de la direction manuelle de la machine et diriger la machine sur cette distance. Une fois l'écart dépassé et le passage

propagé récupéré, AutoTrac peut être enclenché. Le blanc n'apparaît pas dans les passages ultérieurs tant que l'enregistrement est activé pour le passage suivant.

ct47125,1708279570135-28-18FEB24

## Messages AutoTrac désenclenché

**Messages AutoTrac désenclenché** – Chaque fois qu'AutoTrac est désenclenché, deux signaux sonores sont suivis par une alerte expliquant la raison du désenclenchement. Des messages sont également affichés pour expliquer pourquoi AutoTrac ne s'est pas enclenché. Les messages désenclenchés s'affichent pendant 7 secondes, puis disparaissent.

| Messages AutoTrac désenclenché |                                                                           |
|--------------------------------|---------------------------------------------------------------------------|
| Code                           | Message                                                                   |
| 702752.00                      | Aucun contrôle effectué jusqu'à présent                                   |
| 702752.01                      | Volant actionné                                                           |
| 702752.02                      | Vitesse des roues trop lente                                              |
| 702752.03                      | Vitesse des roues trop grande                                             |
| 702752.04                      | Vitesse incorrecte                                                        |
| 702752.05                      | Numéro de passage de guidage modifié                                      |
| 702752.06                      | Pas de GPS double fréquence                                               |
| 702752.07                      | Codes de diagnostic actifs du contrôleur SSU                              |
| 702752.08                      | Dernière transition correcte                                              |
| 702752.09                      | Mauvais messages de console GreenStar                                     |
| 702752.10                      | Pas de Parallel Tracking                                                  |
| 702752.11                      | KeyCard absente                                                           |
| 702752.12                      | Erreur de cap trop importante                                             |
| 702752.13                      | Erreur de passage trop importante                                         |
| 702752.14                      | Contacteur du fauteuil ouvert                                             |
| 702752.15                      | Température d'huile trop basse                                            |
| 702752.16                      | TCM absent                                                                |
| 702752.17                      | Code d'activation invalide                                                |
| 702752.18                      | Vanne commandée par le mode de diagnostic                                 |
| 702752.19                      | Interrupteur d'unité de coupe de moissonneuse-batteuse sur arrêt          |
| 702752.20                      | Interrupteur de sécurité route/champs de moissonneuse-batteuse activé     |
| 702752.21                      | Tension instable                                                          |
| 702752.22                      | AutoTrac activé en marche arrière pendant trop longtemps                  |
| 702752.23                      | AutoTrac actif sous le seuil de vitesse lente pendant trop longtemps      |
| 702752.24                      | Courbure trop élevée                                                      |
| 702752.25                      | La machine ne se déplace pas en marche avant                              |
| 702752.26                      | Ligne ELX basse (arrêt)                                                   |
| 702752.27                      | Données de vitesse invalides                                              |
| 702752.28                      | Données de la touche de retour automatique invalides                      |
| 702752.29                      | Message du contacteur de démarrage invalide                               |
| 702752.30                      | Interrupteur AutoTrac-guidage sur rangs de l'ensileuse automotrice éteint |
| 702752.31                      | Contacteur d'arrêt rapide de l'ensileuse automotrice sur marche           |

|           |                                                                                                                  |
|-----------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 702752.32 | AutoTrac pas activé                                                                                              |
| 702752.33 | Acquisition de ligne                                                                                             |
| 702752.34 | Guidage sur passage                                                                                              |
| 702752.35 | Direction inconnue                                                                                               |
| 702752.36 | Transition vers GPS trop grande                                                                                  |
| 702752.37 | Hors rang                                                                                                        |
| 702752.38 | Temps d'arrêt du capteur dépassé                                                                                 |
| 702752.39 | Séquence de messages invalide                                                                                    |
| 702752.40 | La machine ne peut pas réaliser la courbure de passage commandée                                                 |
| 702752.41 | La vitesse de la machine indiquée par le GPS ne correspond pas à la vitesse de la machine indiquée par les roues |
| 702752.42 | Incompatibilité de courbure actuelle                                                                             |
| 702752.43 | Machine en position de stationnement                                                                             |
| 702752.44 | Dépassement du temps de message des commandes de direction auxiliaire                                            |
| 702752.45 | Dépassement du temps de message de l'état de direction auxiliaire                                                |
| 702752.46 | Données du contacteur du fauteuil invalides                                                                      |
| 702752.47 | Données NIV invalides                                                                                            |
| 702752.48 | Données d'empattement invalides                                                                                  |
| 702752.49 | Dépassement du temps de message d'infos du TCM                                                                   |
| 702752.50 | Dépassement du temps de message d'automatisation de la machine                                                   |
| 702752.51 | Dépassement du temps de message de roulis/amplitude de lacet de la machine                                       |
| 702752.52 | Dépassement du temps de message de vitesse/direction basé sur les roues                                          |
| 702752.53 | Dépassement du temps des données de passage                                                                      |
| 702752.54 | Défaillance inconnue du contrôleur de la direction                                                               |
| 702752.55 | Température AutoTrac Universal hors tolérances                                                                   |
| 702752.56 | AutoTrac actif en direction à 4 roues pendant trop longtemps                                                     |
| 702752.57 | Machine en marche en crabe                                                                                       |
| 702752.58 | Autorisation non accordée                                                                                        |
| 702752.62 | Réservé                                                                                                          |
| 702752.63 | Aucune action entreprise                                                                                         |

ct47125,1708279569946-28-18FEB24

## AutoTrac Guidage des équipements (passif)

Le guidage d'équipement AutoTrac (passif) est utilisé pour améliorer la précision dans les conditions de terrain variables, les passages incurvés et les terrains en pente. Le guidage d'équipement AutoTrac (passif) entraîne la machine d'une manière qui maintient l'équipement sur la ligne de guidage.

Le guidage d'équipement AutoTrac utilise les mesures du profil de l'équipement dans l'application Gestionnaire d'équipement et les signaux GPS provenant des récepteurs de la machine et de l'équipement. Ces informations permettent de déterminer l'emplacement du récepteur de l'équipement par rapport à celui de la

machine. En fonction du passage de guidage, le guidage d'équipement AutoTrac dirige la machine de façon à ce que l'équipement suive le passage de guidage. Cela peut induire la machine à se déplacer hors de la ligne de guidage.

### Naviguer vers Guidage AutoTrac

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Guidage AutoTrac.



ICône Paramètres

PC15305—UN—19MAR13

Sélectionner l'icône Paramètres pour activer le guidage d'équipement AutoTrac (passif).

**NOTE:** Le guidage d'équipement peut être affecté par les changements dans les conditions de terrain, les changements dans les conditions environnementales et la configuration de la machine ou de l'équipement incorrect.

### Conditions requises:

**NOTE:** Les chariots pneumatiques à entraînement hydraulique de la série C et 1910 sont compatibles avec le guidage d'équipement AutoTrac (passif) et sont pris en charge par les passages rectilignes, courbes, bordures et AutoPath.

- Console universelle G5
- Licence valide pour le guidage d'équipement
- Récepteur StarFire monté sur la machine
  - Récepteur StarFire 3000 avec signal SF2 ou RTK
  - Récepteur StarFire 6000 avec signal SF3 ou RTK
  - Récepteur StarFire 7000/7500 avec signal SF-RTK ou RTK
- Récepteur StarFire monté sur l'équipement
  - Récepteur StarFire 3000 avec signal SF1, SF2 ou RTK
  - Récepteur StarFire 6000 avec signal SF1, SF3 ou RTK
  - Récepteur StarFire 7000/7500 avec signal SF1, SF-RTK ou RTK
- Signal partagé activé

**NOTE:** En cas d'utilisation de récepteurs avec des intensités de signal différentes, le récepteur de la machine doit avoir le meilleur signal.

Le signal partagé pour le récepteur d'équipement est réglé automatiquement sur marche.

### Le guidage d'équipement AutoTrac ne fonctionne pas en mode de marche arrière

Le guidage d'équipement AutoTrac en mode de marche arrière est pris en charge sur les machines suivantes:

- Toutes les machines qui exécutent la configuration AT2
- Tracteurs des séries 7, 8 et 9 avec équipements tractés simples

La vitesse recommandée lors de l'utilisation du guidage d'équipement AutoTrac en mode de marche arrière est comprise entre 3—6 km/h (2—4 mph). Pour des performances optimales, revenir en mode marche avant lorsque les erreurs de la machine et de l'équipement sont inférieures ou égales à 13 cm (5 in).

Pour voir sur quelle configuration la machine fonctionne, naviguer jusqu'à Diagnostics d'AutoTrac:

1. Sélectionner le graphique AutoTrac.
2. Sélectionner Santé.
3. Sélectionner Système AutoTrac.
4. Vérifier que le mode AutoTrac est AT 2.0.

### Guidage d'équipement AutoTrac monté

**NOTE:** Le guidage d'équipement AutoTrac™ n'est pas compatible avec les équipements arrière montés à 3 points, sauf pour le semoir de précision TT 8022 utilisant un attelage trois points arrière non pivotant.

Le système active ou désactive automatiquement en fonction de la position de l'attelage (l'attelage complètement abaissé est de 0% et l'attelage complètement relevé est de 100%):

**Conditions d'activation:** Activé lorsque l'équipement est abaissé et atteint 70% de la course du relevage (par défaut).

**Conditions de désactivation:** Désactivé lorsque l'équipement est relevé au-dessus de 85% de la course du relevage (par défaut).

### Règles de configuration:

1. Les seuils d'activation et de désactivation doivent différer d'au moins 10%.
2. Le seuil de désactivation ne doit pas dépasser 95%.
3. L'activation (limite inférieure) ne peut pas être réglée plus haut que la désactivation (limite supérieure).
4. La désactivation (limite supérieure) ne peut pas être réglée plus bas que l'activation (limite inférieure).

ZIDXK1X,1751351942342-28-01JUL25

### AutoTrac RowSense

AutoTrac RowSense est une amélioration d'AutoTrac

intégrée destinée à la récolte du maïs ou l'application de produit. Les signaux fournis par les capteurs de rang sont intégrés aux signaux AutoTrac existants pour maintenir la machine sur les rangs. Lorsqu'aucun signal ne provient des capteurs de rang (lorsqu'on traverse une voie d'eau), c'est le guidage GPS normal qui s'applique.

AutoTrac RowSense fonctionne avec toutes les méthodes de guidage et la plupart des configurations de récolte et d'application standard. Tous les modes de guidage sont configurés de la même façon qu'avec AutoTrac basé sur GPS.

Contactez le concessionnaire John Deere pour acheter AutoTrac RowSense.

Se reporter au livret d'entretien AutoTrac RowSense pour plus d'informations.

### Décalages de passage de guidage

**NOTE:** Les décalages de passage de guidage nécessitent une console Premium.

Lorsque AutoTrac RowSense est activé, la ligne de guidage est déplacée pour rester centrée avec la position des capteurs de rang. Lorsqu'une nouvelle parcelle est sélectionnée ou que AutoTrac RowSense est désactivé, le système efface tous les décalages de toutes les lignes de guidage réglés par AutoTrac RowSense.

### Icônes d'état du système AutoTrac RowSense



Veille (icône blanche)

PC24011—UN—31MAR17

Le système est désenclenché.



Système enclenché (icône verte)

PC28735—UN—25AUG22

Le système est enclenché et fonctionne avec les deux capteurs de rang et le GPS.



Pas de signal GPS (icône jaune)

PC28736—UN—25AUG22

Le système est enclenché et fonctionne uniquement avec les données du capteur de rang.



Pas de signal de capteur de rang (icône orange)

PC28737—UN—25AUG22

Le système est enclenché et fonctionne uniquement avec le GPS.

### Engagement des capteurs de rang

Une fois que le passage initial a été réglé, la touche de retour automatique AutoTrac peut être enfoncée lorsque la machine est à moins de la moitié de l'espacement des passages et à un angle acceptable par rapport aux rangs. RowSense guide la machine dès que les capteurs de rang peuvent déterminer la position du rang.

Les virages en bout de champ sont effectués de la même façon qu'avec AutoTrac basé sur GPS.

1. L'utilisateur s'aligne avec le passage.
2. Appuyez sur la touche de retour automatique pour enclencher AutoTrac.
3. Les capteurs de rang détectent alors la position du rang et le suivent.

Il est possible d'utiliser la fonction d'extension de ligne des modes Courbes adaptatives, Passage circulaire et Courbes AB pour étendre la projection de passage adjacent dans les bouts de champ.

### Perte de rang

La perte de rang se produit lorsque les données des capteurs de rang sont perdues. AutoTrac fonctionne avec le GPS jusqu'à la récupération des données de rang. Cette perte peut se produire à l'entrée de cours d'eau.

Lors de l'utilisation du passage rectiligne ou de la courbe AB et lorsque le rang est perdu, le passage de guidage est recentré. Cette méthode donne une plus grande chance à AutoTrac RowSense d'acquiescer de nouveau le passage correct de l'autre côté du cours d'eau.

### RowSense manuel

Sélectionner le mode RowSense manuel pour utiliser le capteur de rang sur l'unité de récolte uniquement. RowSense manuel ne nécessite pas de licence.

Le mode RowSense manuel est disponible dans les paramètres de guidage avancés si les conditions suivantes sont remplies:

- Une console universelle G5 est posée sur la machine.
- La console détecte la machine comme ensileuse

automotrice, récolteuse de coton ou écapsuleuse de coton.

- La console détecte les capteurs de détecteur de rang sur le bus CAN.

ct47125,1708279569656-28-18FEB24

## Désactivation d'AutoTrac quand non utilisé



icône Paramètres

PC15305—UN—19MAR13

**ATTENTION:** Éviter tout risque d'accident ou de blessure. Toujours arrêter (désenclencher et désactiver) le système AutoTrac avant d'entrer sur une route.

Le guidage principal MARCHE/ARRÊT commande l'application de guidage.

**IMPORTANT:** Éviter tout dysfonctionnement du circuit. Désélectionner tout passage actif dans la liste des passages de guidage avant de désactiver le guidage principal.

Le bouton MARCHE/ARRÊT sur un module de page d'exécution active ou désactive uniquement AutoTrac et ne désactive pas l'application de guidage.

*NOTE: L'application de guidage est désactivée lorsque le guidage principal est désactivé. Cela comprend toutes les fonctions de guidage de la console.*

Le guidage principal se trouve dans les paramètres de guidage. Sélectionner l'icône Paramètres en haut de l'application de guidage.

ct47125,1708279569656-28-18FEB24

## Désenclenchement et désactivation du système

**ATTENTION:** Pour éviter tout risque de blessures graves, voire mortelles, désactiver le système de guidage avant de conduire sur route.

### Désenclenchement du système AutoTrac

Le système AutoTrac est désengagé en:

- Tournant le volant.
- Ralentissant à une vitesse inférieure à 0,5 km/h (0,3 mph).

*NOTE: Sur certaines machines, AutoTrac peut fonctionner à des vitesses inférieures à 0,1 km/h (0,06 mph). Se reporter au livret d'entretien de la machine pour plus d'informations.*

- Appuyer sur le bouton MARCHE/ARRÊT de la direction jusqu'à ce que la désactivation de la direction s'affiche dans l'onglet Vue du guidage ou l'application Guidage et que le diagramme d'état AutoTrac chute à 2/4.
- Quittant son siège pendant plus de 7 secondes (contacteur du fauteuil utilisé) ou si le moniteur de présence de l'utilisateur n'a pas détecté d'activité depuis 7 minutes.

Lorsqu'AutoTrac est enclenché, l'utilisateur peut tourner le volant pour désenclencher AutoTrac et diriger manuellement. Il est également possible de basculer la touche de route et de retour automatique en position Arrêt pour désenclencher AutoTrac. Cela fait chuter le diagramme d'état AutoTrac à 1/4 et démarre un temporisateur de 30 secondes:

- Si le contacteur est mis sur Marche avant l'expiration du temporisateur de 30 secondes, AutoTrac est activé lorsque le diagramme d'état est rempli aux 3/4. Appuyer sur la touche de retour automatique pour réengager AutoTrac.
- Si le contacteur est mis sur Marche après le délai de 30 secondes du temporisateur, le diagramme d'état d'AutoTrac est rempli aux 2/4. AutoTrac doit être réactivé afin que le diagramme d'état soit rempli au 3/4 avant de réenclencher AutoTrac en appuyant sur la touche de retour automatique.

*NOTE: La touche de route et de retour automatique n'est pas présente dans la direction AutoTrac intégrée.*

*NOTE: Le Gator XUV (AT2) MY26 est équipé d'un système de présence de l'utilisateur avec Ceinture de sécurité détachée. La présence de l'utilisateur est surveillée via l'état de la ceinture de sécurité; si la ceinture de sécurité est détachée, le guidage Autotrac est désengagé.*

### Désactivation du système AutoTrac

Sur la touche de route et de retour automatique, mettre le bouton à bascule en position Désactivé pour faire chuter le diagramme d'état d'AutoTrac à 1/4.

Pour désactiver AutoTrac via les consoles GreenStar:

1. Sélectionner la touche programmable Guidage.
2. Sélectionner l'onglet Paramètres Guidage.
3. Sélectionner le menu déroulant Mode guidage.
4. Choisir Guidage désactivé.

Sur la console, sélectionner l'icône Réglages en haut de l'application de guidage et mettre l'interrupteur principal de guidage sur ARRÊT.

ZIDXK1X,1749792007505-28-08JUL25

## Paramètres de guidage



icône Paramètres

PC15305—UN—19MAR13

Sélectionner l'icône PARAMÈTRES dans la partie supérieure de l'application de guidage pour configurer les réglages de guidage.

### Guidage principal

Le Guidage principal ACTIVE ou DÉACTIVE l'application Guidage.

ct47125,1708279569355-28-18FEB24

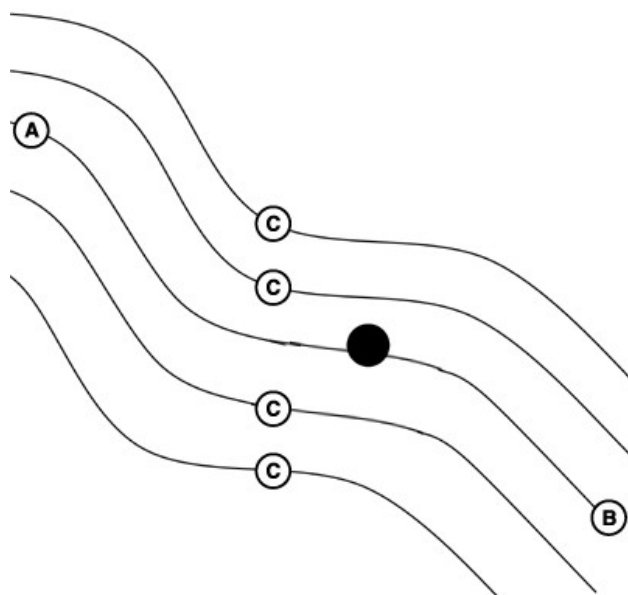
## Signaux sonores guidage

L'option Signaux de guidage sert d'indication sonore du sens de braquage. Si le passage se trouve à droite de la machine, deux bips graves retentissent. S'il est à gauche de la machine, un seul bip retentit. L'alarme retentit lorsque l'erreur hors passage entre la machine et le passage de guidage est de 10—40 cm (4—16 in.).

**NOTE:** L'option Signaux sonores de guidage est par défaut sur MARCHE.

ct47125,1708279569259-28-18FEB24

## Enregistrement d'un passage rectiligne ou contournement des obstacles



PC9030C—UN—27OCT06

Contournement des obstacles



PC15310—UN—09APR13

Boutons de contour et ligne rectiligne

- A—Point A
- B—Point B
- C—Passages générés à partir du passage 0
- D—Segment courbé
- E—Segment rectiligne

1. Lancer l'enregistrement des contours AB
2. Pour enregistrer un passage rectiligne, sélectionner le bouton Segment rectiligne.

**NOTE:** Un segment rectiligne "apparaît" du moment où le bouton est enfoncé jusqu'à ce que le bouton Contour ou Terminé soit enfoncé pour terminer le passage.

3. Sélectionner le bouton Contour pour terminer l'enregistrement du passage rectiligne et reprendre l'enregistrement d'un contour.

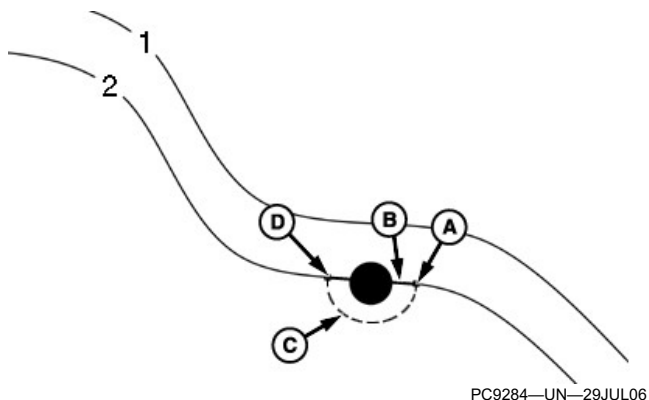
Cela peut être utile sur une longue section rectiligne de passage ou pour contourner des obstacles.

Il est possible d'utiliser les boutons de segment contour

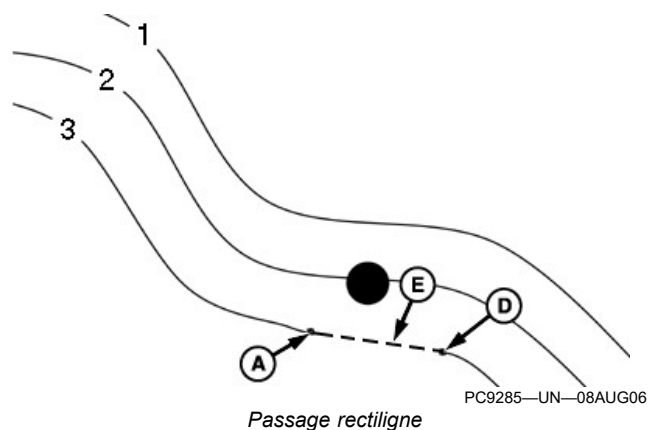
et rectiligne en fonction des besoins au cours de l'enregistrement.

ct47125,1708279569088-28-18FEB24

## Enregistrement d'un passage rectiligne dans un contour adaptatif



Contournement d'obstacle



Passage rectiligne



PC15311—UN—09APR13

Boutons de contour et ligne rectiligne

- A—Passage rectiligne sélectionné
- B—Segment rectiligne généré pour relier deux points
- C—Passage du tracteur non enregistré
- D—Contour sélectionné
- E—Passage enregistré comme ligne rectiligne entre les points A et D
- F—Bouton de contour
- G—Bouton de ligne rectiligne

1. Commencer l'enregistrement d'un contour .
2. Pour enregistrer un passage rectiligne, sélectionner le bouton Ligne rectiligne.

**NOTE:** Un segment rectiligne "apparaît" du moment où le bouton est enfoncé jusqu'à ce que le bouton Contour ou Terminé soit enfoncé pour terminer le passage.

3. Sélectionner le bouton Contour pour terminer l'enregistrement du passage rectiligne et reprendre l'enregistrement d'un contour.

Cela peut être utile sur une longue section rectiligne de passage ou pour contourner des obstacles.

Il est possible d'utiliser les boutons de segment contour et rectiligne en fonction des besoins au cours de l'enregistrement.

**NOTE:** La longueur maximale pour un segment rectiligne est de 0,8 km (0,5 mi.) (2 640 ft.). Si la distance est supérieure, le segment de ligne ne fera pas la jonction et un blanc sera laissé sur le passage.

ct47125,1708279568819-28-18FEB24

# Fonctionnement—Automatisation de demi-tour AutoTrac

## Automatisation de demi-tour AutoTrac



PC28762—UN—25AUG22

Automatisation de demi-tour AutoTrac

L'application Automatisation de demi-tour AutoTrac automatise les virages en fin de rang des machines équipées. Cette automatisation permet à l'utilisateur de se concentrer sur d'autres tâches que la coordination des virages en fin de rang.

Il est recommandé d'utiliser les réglages par défaut lors du réglage initial de l'automatisation de demi-tour AutoTrac. Les paramètres par défaut sont un point de départ correct pour de nombreuses configurations de machine et équipement. Avec certaines configurations, il peut être nécessaire d'ajuster les réglages avancés de l'automatisation de demi-tour AutoTrac pour affiner les performances. Par exemple, si un tracteur est élargi par des pneus triples ou si le rayon de braquage est affecté par le réglage des butées de braquage, les valeurs du rayon de braquage maximal et de l'angle de braquage maximal peuvent nécessiter un réglage.

### Accéder à l'automatisation de demi-tour AutoTrac

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Automatisation de demi-tour AutoTrac.

### Cartographie

Le module de carte d'automatisation de demi-tour AutoTrac affiche des informations sur les virages à venir, telles que la distance jusqu'au virage et la direction du virage. Utiliser l'aide sur écran pour plus d'informations sur l'application Cartographie.

### Compatibilité de l'automatisation de demi tour AutoTrac:

L'automatisation de demi-tour AutoTrac est compatible avec les consoles et les récepteurs suivants:

**NOTE:** Mettre à jour le logiciel avec la version la plus récente.

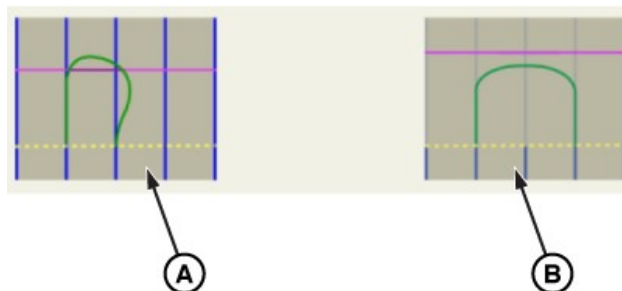
- Console CommandCenter 4600
- Console universelle 4640
- Console CommandCenter G5
- Console universelle G5
- Récepteur StarFire 3000
- Récepteur StarFire 6000
- Récepteur StarFire 7000

- Récepteur StarFire 7500

L'automatisation de demi-tour AutoTrac n'est pas compatible avec les consoles suivantes:

- CommandCenter 4200
- CommandCenter 4600 avec processeur version 1
- Console universelle 4240
- Console GreenStar d'origine
- Console GreenStar 2 1800
- Console GreenStar 2 2600
- Console GreenStar 3 2630 utilisée avec un CommandCenter 4600 ou une console universelle 4640

### Recommandation de saut au virage



PC613045—UN—20FEB24

Recommandation de saut au virage

**A—Pas de saut**  
**B—Saut au virage**

L'automatisation de demi-tour AutoTrac suggère de sauter un virage selon le besoin lorsque l'espacement des passages est inférieur au diamètre de demi-tour minimum de la machine. Cette fonction est adoptée uniquement lorsque les virages en U sont sélectionnés.

Sélectionner OK dans le message de recommandation de saut de virage pour accepter le saut de virage. Fermer le message ou sélectionner Annuler pour ignorer la recommandation et continuer sans effectuer de saut de virage.

**NOTE:** Les sélections sont conservées pendant les cycles de démarrage à froid et à chaud.

**NOTE:** La recommandation doit réapparaître lors du changement de parcelle et lorsque l'espacement des passages est inférieur au diamètre de braquage.

### Dimensions intelligentes des virages:

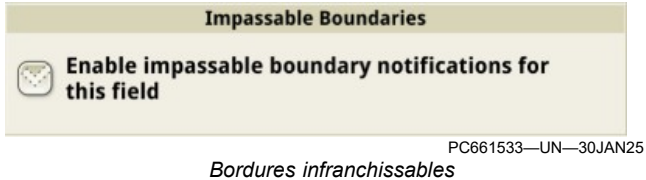
Lorsque l'espacement des passages est égal ou supérieur au diamètre de braquage minimum de la machine, l'application planifie un demi-tour en U efficace.

Lorsque l'espacement des passages est inférieur au

diamètre de braquage minimum de la machine, la forme du virage est une forme d'ampoule dont la réalisation requiert plus d'espace.

**NOTE:** Si le saut de virage est accepté, l'application ignore la fonction de dimensionnement intelligent des virages.

### Bordures infranchissables



L'avertissement de limites infranchissables peut être désactivé en cochant la case dans les réglages avancés de l'automatisation de demi-tour AutoTrac. La case à cocher est réglée sur l'état par défaut (avertissement activé) dans les conditions suivantes:

- Changement de parcelle
- Utilisateur hors fauteuil.
- Coupure puis remise du contact

ch177nn,1740569992622-28-26FEB25

### Automatisation de demi-tour AutoTrac de tracteur

Utiliser l'automatisation de demi-tour AutoTrac avec iTEC pour automatiser de nombreuses tâches dans la cabine. Cette automatisation permet à l'utilisateur de se concentrer sur l'équipement et les tâches à effectuer plutôt que sur les manipulations d'utilisation de l'équipement.

#### Conditions requises pour l'utilisation

- L'automatisation de demi-tour AutoTrac doit être activée.
- L'automatisation doit être activée.
- Le bouton principal iTEC doit être sur Activé.

**NOTE:** L'automatisation de demi-tour AutoTrac n'est pas compatible avec les passages d'accès à la machine.

**NOTE:** Pour utiliser l'automatisation de demi-tour AutoTrac avec les courbes AB, ces dernières doivent être enregistrées d'une fin de champ à l'autre (bout de champ à bout de champ). Les virages d'extrémité ne seront pas générés si les courbes AB ne sont pas correctement enregistrées.

- Les séquences de bout de champ doivent être définies.
- Les informations de bordure de champ doivent être complètes.
- Les exigences du profil de l'équipement doivent être remplies.
- Les conditions du profil de la machine doivent être remplies.
- Le virage en forme de 8 peut être activé (facultatif).

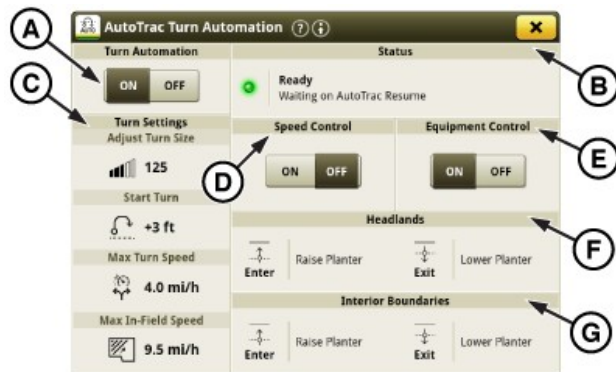
L'automatisation de demi-tour AutoTrac comprend le guidage avancé et la commande de vitesse, les fonctions du système de gestion des équipements (IMS) et les fonctions iTEC. Lors de l'utilisation de l'automatisation de demi-tour AutoTrac sur les tracteurs avec IMS ou certains tracteurs avec iTEC, ces fonctions doivent être désactivées. Se reporter au tableau suivant pour déterminer si l'iTEC du tracteur doit être désactivé.

| Modèle de machine | Numéro de série |
|-------------------|-----------------|
| 6R                | -20100          |
| 7R                | -10001          |
| 8R                | -67001          |
| 8RT               | -909001         |
| 9R                | -10000          |
| 9RT               | -904000         |

**NOTE:** Si l'IMS ou iTEC est activé, le bouton principal iTEC sur la console universelle G5 est automatiquement désactivé et la configuration de l'automatisation de demi-tour AutoTrac ne peut pas être terminée.

Selon la machine, désactiver l'IMS ou iTEC, soit sous iTEC sur le CommandCenter ou sur la console droite. Pour utiliser de nouveau l'IMS ou iTEC sur le CommandCenter, désactiver l'automatisation de demi-tour AutoTrac et iTEC sur la console universelle G5.

### Réglages de l'automatisation de demi-tour AutoTrac de tracteur



PC620657—UN—17MAY24

Page de réglages de l'automatisation de demi-tour AutoTrac de tracteur

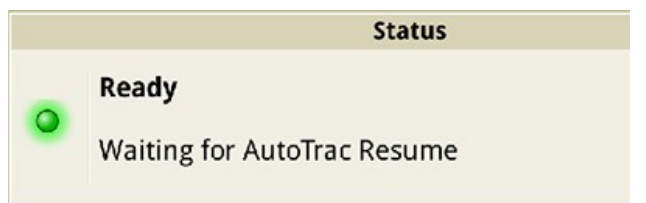
- Passage rectiligne, courbes AB ou AutoPath doit être sélectionné.

- A—Automatisation de demi-tour
- B—État
- C—Réglages de braquage
- D—Commande de vitesse
- E—Commande d'équipement
- F—Bouts de champ
- G—Bordures intérieures

**Allumer l'automatisation (A)**—Mettre le contacteur à bascule sur MARCHE pour activer l'automatisation de demi-tour AutoTrac.

*NOTE: Pour les machines avec iTEC, l'activation de l'automatisation de demi-tour active également les fonctions iTEC. Si iTEC est basculé sur ARRÊT, l'automatisation de demi-tour AutoTrac s'éteint également*

**État (B)**—Fournit à l'utilisateur un indicateur visuel sur l'état de l'automatisation.



État—Prêt—En attente pour le retour automatique AutoTrac

- LED grise (automatisation DÉSACTIVÉE)—L'interrupteur principal de l'automatisation de demi-tour est DÉSACTIVÉ.
- LED jaune (Pas prêt)—Une ou plusieurs conditions de l'automatisation de demi-tour ne sont pas remplies.
- LED rouge (Erreur détectée)—Erreur système détectée.
- LED verte (Prêt)—L'automatisation de demi-tour est prête à fonctionner. Appuyer sur la touche de retour automatique pour activer.
- LED bleue (Active)—Le système est en cours de fonctionnement.

**Réglages de demi-tour (C)**—Fournit une vue rapide des valeurs des différents réglages liés à l'automatisation de demi-tour.

**Commande de vitesse (D)**—Basculer la commande de vitesse sur ARRÊT pour commander manuellement la vitesse de la machine.

*NOTE: Ne pas utiliser la commande de vitesse si d'autres applications ou fonctions de la machine utilisent également la commande de vitesse.*

*NOTE: L'affichage affiche un message d'avertissement avant un virage, demandant à l'utilisateur de réduire la vitesse pour un virage sûr et précis.*

**Commande d'équipement (E)**—Basculer la

commande d'équipement sur ARRÊT pour permettre à l'automatisation de demi-tour de fonctionner sans configuration iTEC.

**Bouts de champ (F)**—Sélectionner la zone de texte pour modifier les séquences déclenchées pour les bouts de champ.

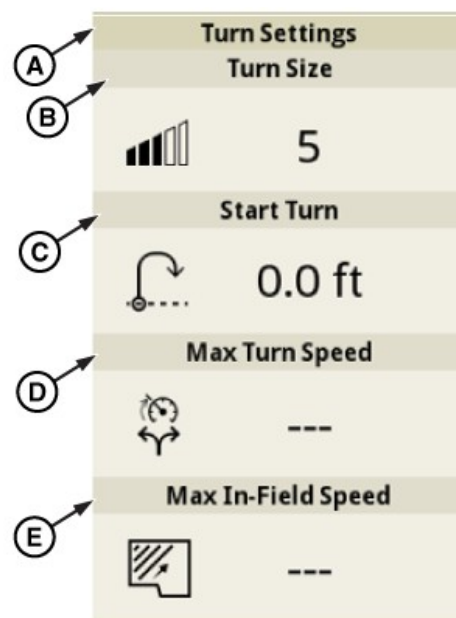
*NOTE: Si les limites intérieures sont grisées, cela signifie qu'il n'y a pas de limites intérieures dans le champ. Une limite intérieure doit être tracée pour accéder aux réglages.*

**Bordures intérieures (G)**—Sélectionner la zone de texte pour modifier les séquences déclenchées pour les bordures intérieures.

*NOTE: Si les limites intérieures sont grisées, cela signifie qu'il n'y a pas de limites intérieures dans le champ. Une limite intérieure doit être tracée pour accéder aux réglages.*

*NOTE: Pour plus d'informations sur l'automatisation de demi-tour, se reporter à l'aide sur écran Automatisation de demi-tour AutoTrac.*

## Réglages de braquage



Réglages de braquage

- A—Réglages de braquage
- B—Taille de demi-tour
- C—Virage de départ
- D—Vitesse de braquage max
- E—Vitesse sur le terrain max.

**Réglages de demi-tour (A)**—Fournit une vue rapide des valeurs des différents réglages liés à l'automatisation de demi-tour.

**Taille de virage (B)**—Ajuster la forme du passage de

virage. Un nombre plus petit entraîne un virage plus petit, et vice versa.

**Virage de départ (C)**—Ajuste le virage de départ avant ou après avoir traversé la bordure de bout de champ.

*NOTE: Si la vitesse de la machine est modifiée manuellement pendant une opération active d'automatisation de virage AutoTrac, les réglages d'automatisation de la vitesse pour les vitesses maximales de virage et sur le terrain ne sont pas utilisés pour les fonctions de commande de la vitesse. Cependant, l'automatisation de demi-tour AutoTrac reste active et continue d'exécuter le guidage de virage avancé, les fonctions du système de gestion de l'équipement (IMS) et les fonctions ITEC.*

*NOTE: La vitesse de braquage maximale ne remplace pas la vitesse préréglée du tracteur. La vitesse maximale à laquelle la machine peut fonctionner lors de l'utilisation de l'automatisation de demi-tour AutoTrac est la plus faible des deux valeurs.*

**Vitesse de braquage max. (D)**—Ajuste la vitesse maximum à laquelle la machine peut se déplacer en cours de virage.

*NOTE: La vitesse maximale sur le terrain ne remplace pas la vitesse préréglée du tracteur. La vitesse maximale à laquelle la machine peut fonctionner lors de l'utilisation de l'automatisation de demi-tour AutoTrac est la plus faible des deux valeurs.*

**Vitesse max. sur le terrain (E)**—Ajuste la vitesse maximale de la machine lorsqu'elle n'est pas en bout de champ.

### Compatibilité des tracteurs John Deere

L'automatisation de demi-tour AutoTrac de tracteur est compatible avec les tracteurs John Deere suivants:

*NOTE: Les 8x30T et 9x30T ne sont pas compatibles avec l'automatisation de demi-tour AutoTrac.*

- 6R FT4 (IVT et ITEC)
- 7M (CQT) années modèles 2024 et ultérieures
- 7R FT4 (IVT, CQT et e23)
- 8R, 8RT FT4 (EVT, IVT, PST 16 et e23)
- 8RX (EVT, IVT et e23)
- 9R, 9RX, 9RT FT4 (e18)
- 6R IT4 (IVT et ITEC)
- 7R IT4 (IVT et CQT)
- 8R, 8RT IT4 (IVT et PST 16)
- 9R, 9RT IT4 (PST 18)
- 8x30 (IVT et PST 16)
- 9x30 (PST 18)

IVT (Transmission à variation continue)

CQT (boîte CommandQuad II)

PST (boîte PowerShift)

e18 (boîte PowerShift 18 vitesses avec Efficiency Manager)

e23 (boîte PowerShift 23 vitesses avec Efficiency Manager)

### Compatibilité des chariots pneumatiques avec remorquage

L'automatisation de demi-tour AutoTrac de tracteur est compatible avec les chariots pneumatiques suivants:

- Série C
- Entraînement hydraulique 1910

### Compatibilité de l'équipement

L'automatisation de demi-tour AutoTrac du tracteur n'est pas compatible avec les équipements suivants:

- Équipements frontaux
- Plusieurs équipements tractés en série où la pièce de travail n'est pas directement connectée au tracteur

### Configurations de demi-tour de tracteur

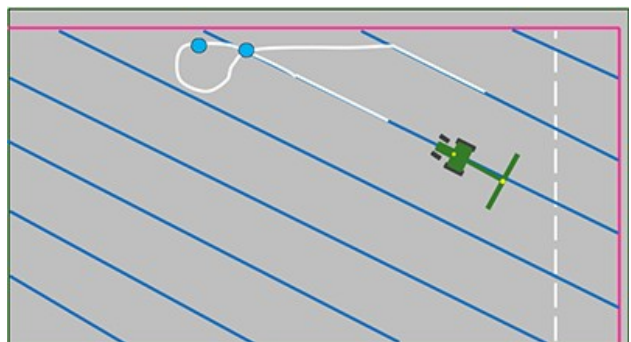
Virages en 8

*NOTE: Les virages en huit sont activés dans la légende de la carte d'automatisation de demi-tour AutoTrac dans l'application Cartographie.*

Les virages en huit sont utilisés lorsqu'un champ a des limites supérieures/inférieures et des passages de guidage inclinés. Le virage est défini à l'intérieur de la limite de la moitié de la largeur de l'équipement pour maintenir l'équipement à l'intérieur de la limite. La machine passe automatiquement à un virage en U si l'angle de la ligne de guidage par rapport au bout de champ dépasse 45° et repasse à la figure huit lorsque l'angle est de 45° ou moins.

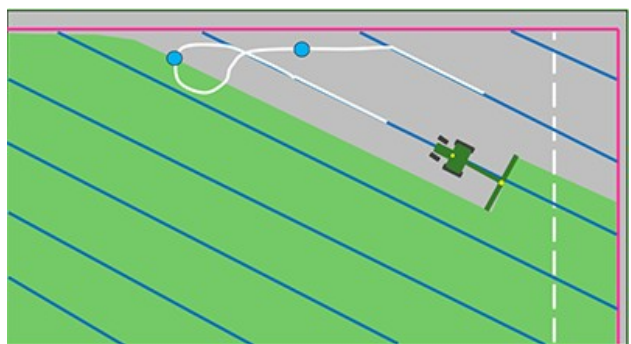
La figure huit est compatible avec le passage rectiligne.

Lorsqu'elle est sélectionnée, l'option Maximiser la couverture sur les virages synchronise les paramètres ITEC avec la couverture. Les séquences ITEC sont placées là où la couverture commence et s'arrête. Ce réglage est activé dans Informations et réglages.



PC28850—UN—08MAY23

Maximiser la couverture dans les virages—DÉSACTIVÉ



PC28851—UN—08MAY23

Maximiser la couverture dans les virages—ACTIVÉ

A—La couverture est DÉSACTIVÉE

B—La couverture est ACTIVÉE

Pour plus d'informations sur les virages en 8, voir l'aide sur écran Automatisation de demi-tour AutoTrac.

ch177nn,1707730259045-28-18SEP25

## Automatisation de demi-tour AutoTrac de moissonneuse-batteuse

L'automatisation de demi-tour AutoTrac pour moissonneuses-batteuses automatise uniquement les virages en fin de rang. L'automatisation de demi-tour AutoTrac pour les moissonneuses-batteuses ne commande pas la vitesse ou d'autres fonctions de la machine.

L'automatisation de demi-tour AutoTrac est compatible avec AutoTrac et RowSense intégrés.

### Conditions requises pour l'utilisation

- L'automatisation de demi-tour AutoTrac doit être activée.
- L'automatisation doit être activée.
- Passage rectiligne ou AutoPath doit être sélectionné.
- Les informations de bordure de champ doivent être complètes.
- Les conditions du profil de la machine doivent être remplies.
- Les virages en spirale peuvent être activés (en option).

À la fin d'un passage, l'automatisation de demi-tour AutoTrac est désactivée avant le virage si la vis de vidange est active ou déployée.

**NOTE: REMARQUE:** La vis de vidange peut être déployée si la fonction est activée dans Réglages avancés.

## Réglages de l'automatisation de demi-tour AutoTrac de moissonneuse-batteuse



PC29160—UN—01JUN23

Réglages de l'automatisation de demi-tour AutoTrac de moissonneuse-batteuse

1. **Agressivité (A)**—Régler la forme du virage.
2. **Début de virage (B)**—Régler le début du virage avant ou après la limite de bout de champ.

## Automatisation de relevage/abaissement de l'unité de récolte



PC661531—UN—29JAN25

Automatisation de relevage/abaissement de l'unité de récolte

L'automatisation de relevage/abaissement de l'unité de récolte fonctionne avec l'automatisation de demi-tour AutoTrac pour relever et abaisser automatiquement l'unité de récolte lors de l'entrée et de la sortie de la couverture/des limites existantes dans les champs principaux.

Une fois les deux fonctions activées et les conditions préalables remplies, appuyer sur le bouton d'activation (2 ou 3) sur le levier de commande multifonction pour enclencher l'automatisation de relevage/abaissement de l'unité de récolte.

**NOTE:** Se reporter à l'aide sur écran et/ou au livret d'entretien de la moissonneuse-batteuse compatible pour plus d'informations sur l'automatisation de relevage/abaissement de l'unité de récolte.

## Compatibilité de l'automatisation de demi-tour AutoTrac de moissonneuse-batteuse

L'automatisation de demi-tour AutoTrac de moissonneuse-batteuse est compatible avec les moissonneuses-batteuses suivantes:

| Moissonneuses-batteuses<br>John Deere | Année modèle |
|---------------------------------------|--------------|
| Série S600                            | 2012-2017    |
| Séries S540 et S550                   | 2012 et plus |
| Série T                               | 2012 et plus |
| Série W                               | 2012 et plus |

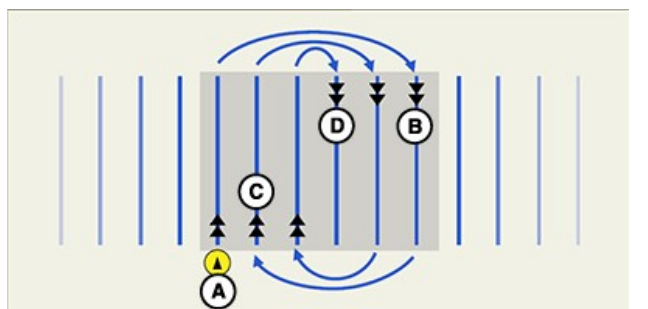
### Configurations de demi-tour

**NOTE:** Les configurations de demi-tour sélectionneront le passage à effectuer en fonction de la couverture. Si un passage est en grande partie couvert, la moissonneuse-batteuse le saute et passe au passage suivant.

**NOTE:** Lorsque plusieurs machines fonctionnent sur le même terrain, la couverture partagée peut être utilisée pour déterminer le passage suivant afin d'éviter le chevauchement.

L'automatisation de demi-tour AutoTrac de moissonneuse-batteuse est capable de deux virages en spirale:

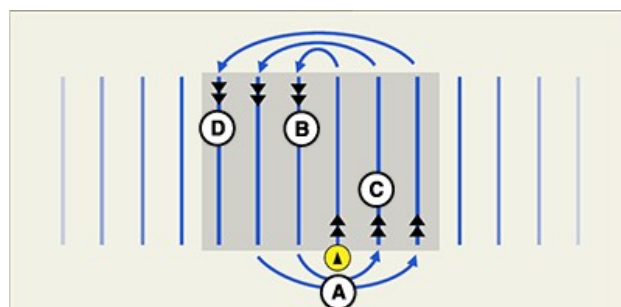
1. **Spirale vers l'intérieur**—Pendant un virage en spirale vers l'intérieur, la moissonneuse-batteuse tourne toujours vers la droite. Le nombre de sauts de rang équivaut à la taille du terrain soustraite de 2. Une fois que le travail est terminé, le nombre de sauts de rang diminue progressivement jusqu'à zéro. Dans cet exemple, la taille du terrain est réglée sur 6, permettant un maximum de 4 sauts de rang. À partir du point de départ (A), la moissonneuse-batteuse effectue le passage initial, saute 4 passages et effectue le passage cinq (B). La moissonneuse-batteuse saute 3 passages et effectue le passage (C) qui suit dans la configuration. La moissonneuse-batteuse continue à décrire des spirales jusqu'à ce que chaque passage soit terminé. Après avoir effectué le virage final (D), la machine passe par défaut en trajectoire droite. L'utilisateur passe au terrain suivant et continue selon la configuration sélectionnée.



Demi-tour en spirale vers l'intérieur avec une taille de terrain de 6

A—Point de départ  
B—Passage cinq  
C—Passage suivant  
D—Couple de serrage final

2. **Spirale vers l'extérieur**—La moissonneuse-batteuse démarre au milieu du terrain et dessine une spirale vers l'extérieur en tournant toujours à gauche. La taille du terrain détermine le nombre maximum de sauts de rang. Pendant les virages en spirale vers l'extérieur, le nombre de sauts de rang commence à zéro. Pendant les passages, le nombre de sauts de rang augmente progressivement jusqu'à ce que le nombre maximal de sauts soit atteint. Dans l'exemple, si la taille du terrain est de 6, le nombre de sauts de rang sera d'abord de 0. La moissonneuse-batteuse va du point de départ (A) jusqu'au bout du rang et déplace le passage adjacent vers la gauche (B). Lorsque la moissonneuse-batteuse atteint la fin du deuxième passage (B), le nombre de sauts augmente d'une unité, permettant à la moissonneuse-batteuse de sauter le rang terminé et de remonter le passage non effectué le plus proche (C). La moissonneuse-batteuse à dessiner des spirales vers l'extérieur jusqu'à ce que le nombre de passages souhaité soit atteint. Après avoir effectué le virage final (D), la machine passe par défaut en trajectoire droite. L'utilisateur passe au terrain suivant et continue selon la configuration sélectionnée.



PC29158—UN—01JUN23

Exemple de spirale vers l'extérieur

A—Point de départ  
B—Deuxième rang  
C—Troisième rang  
D—Couple de serrage final

ch177nn,1740570004503-28-26FEB25

## Automatisation de demi-tour AutoTrac du pulvérisateur

### Conditions requises pour l'utilisation

L'automatisation de demi-tour AutoTrac du pulvérisateur est disponible sur les types de console suivants avec la licence avancée Automation 4.0 ou G5:

- Console universelle 4640
- Console CommandCenter 4600
- Console universelle G5 et G5<sup>Plus</sup>
- Console CommandCenter G5/G5<sup>Plus</sup>

Les types de passage de guidage suivants sont pris en

charge par l'automatisation de demi-tour AutoTrac du pulvérisateur:

- Passage rectiligne
- AutoPath (rangs)
- AutoPath (bordures)

**NOTE:** Lors de l'entrée dans le bout de champ et de la sortie du champ, le système doit régler le jalon Hors récolte sur vrai à l'intersection du bout de champ avec le centre de l'essieu avant de la machine.

Lors de la sortie du bout de champ et de l'entrée dans le champ, le système doit régler le jalon Hors récolte sur Faux à l'intersection du bout de champ avec le centre de l'essieu avant de la machine.

Les fonctionnalités suivantes ne sont pas disponibles dans l'automatisation de demi-tour AutoTrac du pulvérisateur:

- Commande de vitesse
- Configuration de la séquence
- Réglages de la vitesse sur le terrain et de la vitesse de braquage
- Courbes AB, courbes adaptatives et cercles

### Paramètres d'automatisation de demi-tour AutoTrac du pulvérisateur

**NOTE:** Lorsqu'elle est activée, l'automatisation de demi-tour AutoTrac du pulvérisateur passe à l'état Prêt sans réglages de commande de vitesse ni configuration de séquence.

#### Réglages de virage—Passage rectiligne



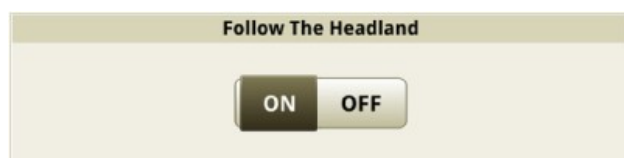
PC661530—UN—29JAN25

Réglages de virage—Passage rectiligne

**Taille de demi-tour (A):** Ajuste la forme du virage. Un nombre plus petit entraîne un virage plus petit, et vice versa.

**Virage de départ (B):** Ajuste la forme du virage avant ou après avoir traversé la bordure de bout de champ.

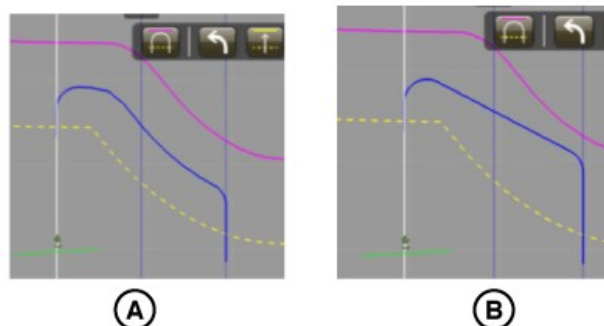
#### Suivre le bout de champ



PC662153—UN—17FEB25

Suivre le bout de champ

Suivre le bout de champ est un réglage avancé disponible uniquement lors de l'utilisation du mode de guidage de passage rectiligne.



PC661535—UN—02FEB25

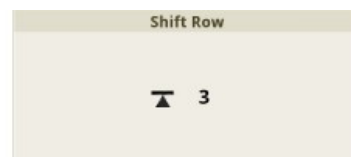
Suivre le bout de champ

**A—Suivre le bout de champ ACTIVÉ**  
**B—Suivre le bout de champ DÉSACTIVÉ**

Lorsque cette fonction est activée, la machine suit la courbure du bout de champ, où les contours sont présents. Lorsqu'elle est désactivée, la machine suit le chemin le plus court (droit) le long du bout de champ et ne suit pas la courbure, le cas échéant. Suivre le bout de champ est ACTIVÉ par défaut. Le bouton reste sélectionné pendant les cycles de démarrage.

**NOTE:** Suivre le bout de champ est disponible uniquement avec le mode de guidage Passage rectiligne.

#### Réglages de virage—AutoPath (rangs)



PC659264—UN—29JAN25

Décalage de rang

Lors de l'utilisation d'AutoPath (rangs), le réglage Décalage de rang déplace le ou les rangs spécifiés du passage en bout de champ AutoPath actuel. Décalage de rang permet de choisir le sens du décalage (entrée ou sortie) et le nombre de rangs à déplacer.

#### Réglages de virage—AutoPath (bordures)

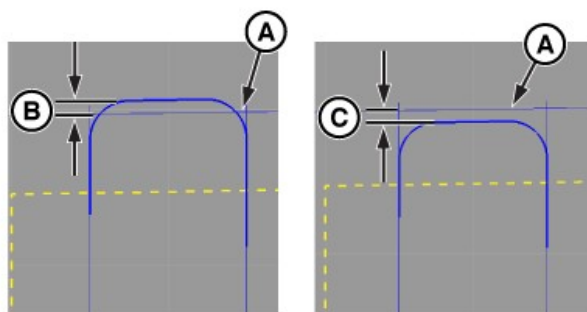


PC661529—UN—29JAN25

Décalage de braquage de démarrage

Le décalage de virage de démarrage est l'endroit où la

machine commence son virage automatique par rapport au passage de contour AutoPath.



PC662154—UN—20FEB25

Décalage de braquage de démarrage

- A—Passage de contour AutoPath
- B—Décalage de position
- C—Décalage négatif

Un décalage positif (B) signifie que la machine effectue le virage après le passage de contour AutoPath (A). Un décalage négatif (C) signifie que le virage est effectué avant le passage de contour AutoPath (A).

La plage de valeur du décalage de braquage de démarrage est de +100 à -100 et est ajustée par incréments de 0,3 m (1 ft).

#### Compatibilité de l'automatisation de demi-tour AutoTrac du pulvérisateur

| Pulvérisateur automoteur John Deere | Modèle                                                    |
|-------------------------------------|-----------------------------------------------------------|
| 400R                                | 408R, 410R et 412R                                        |
| 600R                                | 612R et 616R                                              |
| Hagie                               | ST12S, ST16S et ST20 (années modèles 2022 et ultérieures) |

| Flotteur John Deere | Modèle |
|---------------------|--------|
| 800R                | 800R   |

#### Configurations de demi-tour

L'automatisation de demi-tour AutoTrac du pulvérisateur prend uniquement en charge les demi-tours.

ch177nn,1740570144512-28-26FEB25

# Fonctionnement—John Deere Machine Sync

## John Deere Machine Sync



PC28763—UN—25AUG22

John Deere Machine Sync

John Deere Machine Sync permet un mouvement synchronisé entre des machines compatibles. John Deere Machine Sync utilise AutoTrac pour guider le véhicule suiveur en position initiale définie par rapport au véhicule de tête. Le véhicule suiveur maintient cette position pendant l'utilisation. John Deere Machine Sync maintient les décalages longitudinal et latéral entre le véhicule de tête et le véhicule suiveur à l'aide des informations transmises par les récepteurs StarFire. Les informations sont transmises sans fil entre les machines à l'aide du modem JDLINK sur chaque machine.

John Deere Machine Sync n'utilise pas de communication cellulaire.

### Navigation vers John Deere Machine Sync

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application John Deere Machine Sync.

### Conditions requises

Les conditions requises suivantes doivent être remplies pour que John Deere Machine Sync fonctionne:

#### Conditions requises du réseau

John Deere Machine Sync nécessite la transmission d'informations entre le véhicule de tête et le véhicule suiveur. Le véhicule de tête et le véhicule suiveur doivent être connectés au même réseau sans fil. Le véhicule de tête peut créer un réseau dans l'application John Deere Machine Sync ou l'application Réglages sans fil. Le véhicule suiveur rejoint le réseau du véhicule de tête à l'aide de l'application John Deere Machine Sync.

Pour plus d'informations sur la configuration et la connexion à un réseau sans fil, voir l'application Réglages sans fil.

#### Conditions requises du véhicule de tête

*NOTE: Mettre à jour le logiciel avec la version la plus récente.*

- La machine doit avoir une console de génération 4 ou une console universelle G5.
- La machine doit avoir un récepteur StarFire 6000, StarFire 7000 ou StarFire 7500 avec signal partagé.
- La machine doit disposer d'un modem JDLINK.
  - La connexion JDLINK Boost est prise en charge.

- La machine doit avoir un kit d'antenne supplémentaire installé.
- La machine doit disposer d'une licence correcte.

### Conditions requises du véhicule suiveur

*NOTE: Mettre à jour le logiciel avec la version la plus récente.*

- La machine doit être un tracteur.
- La machine doit avoir une console CommandCenter G5, une console universelle G5 ou une console de génération 4.
- La machine doit avoir un récepteur StarFire 6000, StarFire 7000 ou StarFire 7500 avec signal partagé.
- La machine doit disposer d'un modem JDLINK.
- La machine doit avoir un kit d'antenne supplémentaire installé.
- La machine doit disposer d'une licence correcte.
- La machine doit être dotée d'une activation de Tractor Implement Automation™.

*NOTE: Contacter le concessionnaire John Deere pour obtenir l'activation de Tractor Implement Automation.*

## Avant l'utilisation de John Deere Machine Sync

### Application Gestionnaire d'équipement

Vérifier que les informations sur la machine, y compris les mesures et les décalages, sont correctes et entrées dans la console.

#### Véhicule de tête

- Vérifier que les paramètres de la machine et de l'équipement sont corrects.

#### Véhicule suiveur

- Vérifier que le type de machine est tracteur.
- Vérifier que les décalages de la machine sont corrects.

### Application AutoTrac

**IMPORTANT:** John Deere Machine Sync ne prend pas en charge les courbes supérieures à 0,5° par mètre.

Si le véhicule de tête se trouve sur une courbe serrée ou change de direction, le véhicule suiveur ne peut pas le suivre et John Deere Machine Sync se désactive. Lorsque John Deere Machine Sync est désactivé, un signal sonore retentit suivi d'une alerte expliquant la cause de la désactivation.

**NOTE:** Avant de modifier les réglages AutoTrac ou John Deere Machine Sync, noter les valeurs actuelles.

#### Véhicule de tête

**NOTE:** Le système maintient l'état du véhicule de tête John Deere Machine Sync via un cycle de démarrage sans demander au véhicule de tête de maintenir John Deere Machine Sync activé.

- John Deere Machine Sync peut fonctionner avec toute méthode de guidage AutoTrac disponible.
- AutoTrac n'est pas requis pour le véhicule de tête.

#### Véhicule suiveur

**NOTE:** Le système invite le véhicule suiveur à maintenir John Deere Machine Sync activé uniquement lorsqu'il a été activé lors du dernier cycle de démarrage.

**NOTE:** L'interrupteur à bascule d'utilisation de John Deere Machine Sync est réglé sur MARCHE par défaut sur l'invite.

- Ajuster avec précision les réglages de la direction avant AutoTrac pour chaque machine individuellement avant d'utiliser John Deere Machine Sync.

### Application Partage

L'application Partage fournit un transfert de données supplémentaire entre le véhicule de tête et le véhicule suiveur.

**NOTE:** Le partage doit être activé sur les consoles du véhicule de tête et du véhicule suiveur. Un raccourci vers l'application Partage est disponible sur la page Informations et réglages de John Deere Machine Sync.

**NOTE:** Pour arrêter l'IFDS, s'assurer que John Deere Machine Sync est DÉSACTIVÉ.

#### Véhicule de tête

- Vérifier que le partage est activé pour utiliser les fonctionnalités du partage des données sur le terrain.
- Vérifier que toutes les consoles G5 dans le groupe de travail sont associées au même ID de travail.

#### Véhicule suiveur

- Vérifier que le partage est activé pour utiliser les fonctionnalités du partage des données sur le terrain.
- Vérifier que toutes les consoles G5 dans le groupe de travail sont associées au même ID de travail.
- Vérifier que le profil de l'équipement est défini dans

le Gestionnaire d'équipement avec le type d'utilisation correspondant au véhicule de tête.

Les informations suivantes sont transférées entre le véhicule de tête et le véhicule suiveur lors de l'utilisation du partage:

- Nom de l'utilisateur sur la carte
- Sélection automatique du véhicule de tête
- Niveau de remplissage de la trémie
- État de la vis de vidange
- Partage de mot de passe de réseau
- Partage de carte de couverture

Le niveau de remplissage de la trémie à grain et l'état de la vis de vidange sont affichés dans la case Véhicule de tête sélectionné sur la page principale de l'application John Deere Machine Sync. Ces icônes d'état peuvent également être consultées sur la page d'accueil en sélectionnant l'un des modules de page d'exécution Liste des véhicules de tête de John Deere Machine Sync dans l'application Gestionnaire de configuration.

### Partage à l'aide de JDLink Boost

Lorsque le véhicule de tête et le véhicule suiveur sont à moins de 50 m (165 ft) l'un de l'autre, la connexion Wi-Fi est désactivée. Les fonctions de connectivité, telles que la surveillance en direct des données, l'accès distant à la console, le partage des données sur le terrain, etc., ne seront pas disponibles pendant cette période.

**NOTE:** Les données restent intactes pendant cette période et sont partagées avec l'hôte lors du rétablissement de la connectivité.

### Bonnes pratiques de désengagement

Lorsque le volant est tourné pour désengager John Deere Machine Sync, la vitesse définie par le véhicule suiveur est modifiée pour correspondre à la dernière vitesse connue du véhicule de tête. Pour éviter ou réduire le délai de réinitialisation de la vitesse définie du tracteur à chaque fois que John Deere Machine Sync est désengagé, les méthodes de désengagement suivantes sont recommandées:

- Sur un tracteur avec transmission PST, régler le levier de sélection vers le haut ou sélectionner les boutons Vitesse définie 1 ou Vitesse définie 2 qui ont une vitesse définie supérieure à la moyenne ou faire défiler la molette de réglage de la vitesse vers le haut.
- Sur un tracteur équipé de transmission IVT ou de transmission variable électrique (EVT) avec levier linéaire, déplacer manuellement le levier de changement de vitesse de la position F1 à la position F2 ou utiliser la molette de réglage de la vitesse pour augmenter la vitesse définie.

- Sur un tracteur équipé de transmission IVT ou EVT avec levier CommandPro, tout mouvement du levier, y compris vers l'arrière, désactive l'automatisation de la vitesse.

ch177nn,1740570175759-28-11FEB26

## Compatibilité avec John Deere Machine Sync

### Compatibilité des tracteurs John Deere:

*NOTE: Les tracteurs de la série 6R avec CommandPro sont compatibles avec John Deere Machine Sync G5 uniquement avec l'installation du payload MFTCU AL229483A.*

*NOTE: Les machines 8x30T et 9x30T ne sont pas compatibles avec John Deere Machine Sync.*

- 6R (IVT)
- 7M (CQT) années modèles 2024 et ultérieures
- 7R (IVT, CQT et e23)
- 8R (EVT, IVT, PST et e23)
- 8RT (EVT, IVT, PST et e23)
- 8RX (EVT, IVT et e23)
- 8x30 (IVT et PST)
- 9R (PST)
- 9RT (PST)
- 9RX (PST)
- 9x30 (PST)

EVT (transmission variable électrique)

IVT (Transmission à variation continue)

CQT (boîte CommandQuad II)

PST (boîte PowerShift)

e23 (boîte PowerShift 23 vitesses avec Efficiency Manager)

### Compatibilité des moissonneuses-batteuses John Deere:

- Série S
- Série T
- Série W
- Série X
- Séries 50, 60 et 70

*NOTE: Pour la série 70, un kit supplémentaire est requis pour voir les informations concernant le remplissage de la trémie à grain.*

### Compatibilité de l'ensileuse automotrice John Deere:

- 8000
- 9000

### Compatibilité de la récolteuse de canne à sucre automotrice John Deere:

- CH570W
- CH570T
- CH950
- CH960

### Compatibilité ATU/ATC/Reichhardt GREEN FIT:

Les modèles ATU300/ATC300 et GREEN FIT peuvent techniquement fonctionner comme véhicule de tête John Deere Machine Sync, mais les performances du véhicule suiveur dépendent fortement de la précision du système de direction de la machine de tête.

*NOTE: Nous recommandons fortement d'utiliser AutoTrac intégré pour les véhicules de tête John Deere Machine Sync.*

### John Deere Machine Sync n'est pas compatible avec les éléments suivants:

- GreenStar d'origine, GreenStar 2 1800 et GreenStar 2 2600
- Console GreenStar 3 2630 utilisée avec CommandCenter 4600
- Modems JDLINK 2G et JDLINK 3G
- Radio de communication machine (MCR)
- Récepteurs StarFire d'origine, StarFire 300, et StarFire iTC

### John Deere Machine Sync sur les consoles mixtes:

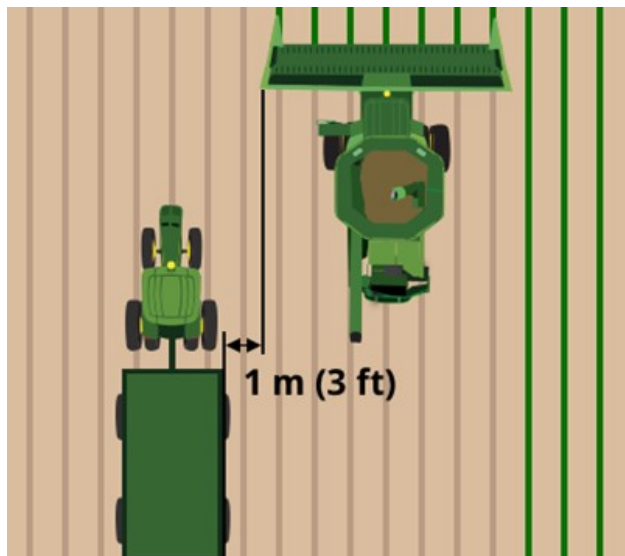
John Deere Machine Sync fonctionne entre les consoles de génération 4 et G5 compatibles. S'assurer que chaque console utilisée dispose des activations ou des licences appropriées pour le fonctionnement de John Deere Machine Sync. Se reporter au manuel des ventes de matériel agricole pour une liste des activations ou licences requises.

*NOTE: Les consoles de génération 4 nécessitent une activation pour John Deere Machine Sync tandis que les consoles G5 nécessitent une licence.*

### Avertissements:

**⚠ ATTENTION:** Éviter tout risque de blessure ou d'accident. Rester vigilant et prendre le contrôle du volant si nécessaire. John Deere Machine Sync ne détecte ni n'évite les obstacles et les personnes qui se trouvent à proximité.

**ATTENTION:** Éviter tout risque de blessure ou d'accident. Lors du guidage derrière le véhicule de tête, rester vigilant et prendre le contrôle en cas de arrêts brusques du véhicule de tête. John Deere Machine Sync n'arrête pas complètement le véhicule suiveur.



PC28837—UN—11OCT22

- John Deere Machine Sync n'est pas conçu pour prendre en charge le fonctionnement avec une partie de la machine ou de l'équipement à moins de 1 m (3 ft) d'un(e) autre machine ou équipement.
- John Deere Machine Sync n'est pas conçu pour les demi-tours.
- John Deere Machine Sync ne compense pas les différences de pente entre les machines.
- John Deere Machine Sync ne prend pas en charge le fonctionnement lorsque la vitesse du véhicule de tête dépasse 16,0 km/h (10 mph).
- John Deere Machine Sync ne prend pas en charge une utilisation à 0 km/h (0 mph).

**NOTE:** Pour l'acquisition ou le guidage, la vitesse minimum requise pour les tracteurs articulés série 9 est de 2 km/h (1,2 mph).

Pour des performances optimales de John Deere Machine Sync:

- Passage rectiligne est plus précis que Contours.
- Les vitesses lentes sont plus précises que les vitesses rapides quand on n'utilise pas Passage rectiligne.
- Les courbes douces sont plus précises que les courbes serrées.
- Sur les tracteurs articulés, les variations de performance indiquées ci-dessus sont plus sensibles que sur d'autres plates-formes.
- John Deere Machine Sync nécessite un réglage des

paramètres avancés d'AutoTrac pour des performances optimales.

### Signal partagé

Le signal partagé permet aux récepteurs StarFire de partager des informations lorsqu'ils sont associés à l'automatisation de récolte John Deere Machine Sync. Ceci permet aux récepteurs des deux machines d'optimiser le rendement du système durant les opérations de récolte. Le tableau suivant décrit la précision à laquelle on peut s'attendre avec ce système:

| Niveau d'activation du récepteur de la moissonneuse-batteuse | Niveau d'activation du récepteur du tracteur du chariot à grain | Niveau de précision du système complet | Relation entre deux récepteurs |
|--------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|----------------------------------------|--------------------------------|
| SF1                                                          | SF1                                                             | SF1                                    | RTK                            |
| SF3 / SF2                                                    | SF1                                                             | SF3 / SF2                              | RTK                            |
| SF3 / SF2                                                    | SF3 / SF2                                                       | SF3 / SF2                              | RTK                            |
| RTK                                                          | SF1                                                             | RTK                                    | RTK                            |
| RTK                                                          | SF3 / SF2                                                       | RTK                                    | RTK                            |

Signal partagé

Le signal partagé est compatible avec les mêmes ou différents modèles de récepteurs. Il est nécessaire d'utiliser John Deere Machine Sync sauf si les conditions suivantes sont remplies sur le véhicule de tête et le véhicule suiveur:

- Récepteur StarFire 7000 ou plus récent
- Correction SF-RTK StarFire sur les deux récepteurs.

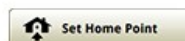
ZIDXK1X,1749554066047-28-06OCT25

### Commandes de John Deere Machine Sync

#### Point d'origine

**IMPORTANT:** Le point d'origine par défaut est basé sur les paramètres de l'application Gestionnaire d'équipement et la forme de la zone de fonctionnement. Avant d'utiliser John Deere Machine Sync, vérifier que tous les décalages et paramètres de la machine et de l'équipement sont corrects.

**NOTE:** Le bouton Définir le point d'origine est uniquement disponible lorsque le véhicule suiveur se trouve dans la zone opérationnelle. La zone opérationnelle est marquée sur la carte par une bordure.



PC28764—UN—25AUG22

Le point d'origine est le point vers lequel le système guide le véhicule suiveur pour pouvoir décharger du produit. Le point d'origine est généré automatiquement en fonction des paramètres de l'application Gestionnaire d'équipement et de la forme de la zone d'utilisation.

Le point d'origine par défaut est unique pour les réglages du véhicule de tête et du véhicule suiveur.

Pour enregistrer un point d'origine différent de celui par défaut, sélectionner le bouton Définir le point d'origine.

**NOTE:** Le point d'origine défini par l'utilisateur peut être perdu si la console est connectée à une machine différente, si un profil de machine différent est sélectionné ou si un autre composant est retiré ou remplacé. Vérifier que le point d'origine défini par l'utilisateur est défini avant le fonctionnement.

### Points d'origine multiples



PC28765—UN—25AUG22

Interrupteur à bascule activation/enclenchement

Le véhicule suiveur peut créer plusieurs points d'origine dans les Informations et réglages. Chaque point d'origine est attribué automatiquement à un numéro.

Pour définir un point d'origine, sélectionner l'interrupteur à bascule activation/engagement, puis sélectionner le numéro du point d'origine. Le point d'origine est réglé sur l'emplacement du véhicule suiveur.

Pour modifier un point d'origine actif, sélectionner Enclenchement à l'aide de l'interrupteur à bascule Activation/Enclenchement, puis sélectionner le numéro du point d'origine. Lorsque AutoTrac est enclenché, le véhicule suiveur passe au point d'origine sélectionné.

### Mise en miroir

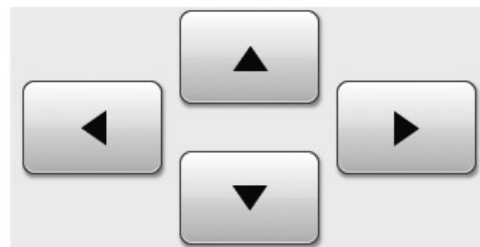
Le point d'origine/les points d'origine définis sur un côté de la zone en U sont automatiquement reflétés de l'autre côté lorsque le véhicule suiveur est passé de l'autre côté. Cette fonction est activée lorsque les fonctions suivantes sont activées dans les réglages de John Deere Machine Sync:

1. La neutralisation temporaire de la zone de fonctionnement en U est activée.
2. Le mode de trafic contrôlé est activé.
3. Plusieurs points d'origine sont activés.

### Sensibilité de la vitesse

Indiquer la sensibilité de la vitesse dans les réglages avancés de John Deere Machine Sync. Le véhicule suiveur peut régler la sensibilité de la vitesse pour rendre les transitions de vitesse plus graduelles ou agressives.

### Petits incréments



PC28082—UN—28JUL20

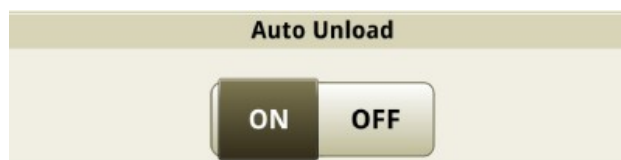
Boutons de petits incréments

John Deere Machine Sync permet au véhicule de tête et au véhicule suiveur de déplacer le véhicule suiveur pour répartir le produit de façon égale dans le chariot de déchargement.

Les incréments correspondent à la distance que parcourt le véhicule suiveur chaque fois qu'un bouton d'incrément est sélectionné. Les incréments en ligne et latéraux peuvent être réglés dans les Informations et réglages.

**NOTE:** Les réglages effectués à l'aide des boutons ne sont pas sauvegardés, sauf si Sauvegarder les incréments pour la connexion suivante est ACTIVÉ dans les Informations et réglages.

### Déchargement automatique



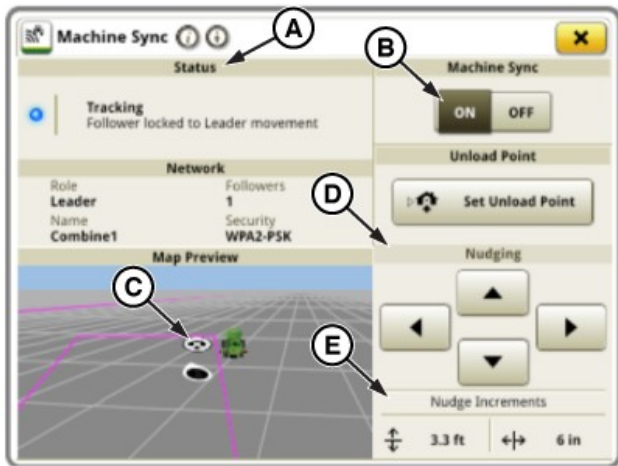
PC662149—UN—11FEB25

Déchargement automatique

Le déchargement automatique peut être activé/désactivé en accédant aux réglages avancés de John Deere Machine Sync. Il utilise une caméra stéréo basée sur la vision pour déplacer automatiquement le chariot à grain vers l'avant ou vers l'arrière jusqu'à ce que le remplissage soit terminé.

ZIDXK1X, 1750077987519-28-16JUN25

## Utilisation de John Deere Machine Sync — Véhicule de tête



PC689864—UN—26SEP25

- A—État de Machine Sync  
 B—Touche d'activation/de désactivation principale  
 C—Point d'origine  
 D—Boutons de petits incréments

### Véhicule de tête—Pas prêt

L'état de John Deere Machine Sync (A) demeure Pas prêt jusqu'à ce que le véhicule suiveur soit dans la zone de fonctionnement. La couleur de l'indicateur d'état est orange.

**NOTE:** La zone de fonctionnement est affichée lorsque le véhicule suiveur et le véhicule de tête communiquent.

L'interrupteur à bascule principal (B) doit être activé pour que John Deere Machine Sync fonctionne.

**NOTE:** John Deere Machine Sync doit être activé après chaque cycle d'alimentation.

**NOTE:** Le brouillage causé par les routeurs sans fil, les postes CB, les moteurs électriques supplémentaires, les appareils de commande à distance, les appareils Bluetooth ou la ligne de l'antenne peut causer des problèmes de signal. Les problèmes de signal peuvent ne pas être en mesure de se connecter initialement ou en cas de dérivation de latence de communication. Si le véhicule suiveur se trouve dans la zone de fonctionnement et n'est pas détecté par le véhicule de tête, contacter le concessionnaire John Deere pour obtenir de l'aide.

### Véhicule de tête—Prêt

Lorsque le véhicule suiveur et le véhicule de tête sont en position et prêts pour le guidage, l'état de John Deere Machine Sync passe à Prêt. L'indicateur d'état devient vert.

### Véhicule de tête — Acquisition

L'état de John Deere Machine Sync passe à Acquisition lorsque le véhicule suiveur est dans la zone de fonctionnement et que la touche de retour automatique AutoTrac a été enfoncée. L'indicateur d'état devient bleu.

**NOTE:** Lorsque John Deere Machine Sync est en état d'acquisition/de guidage, les fonctionnalités suivantes sont désactivées:

- Décalage (guidage AutoTrac)
- Décalages (pour tous les types de guidages)
- Décalages latéraux (pression des boutons de configuration de la poignée hydrostatique)

**NOTE:** Les décalages RowSense ne sont pas affectés par l'état de John Deere Machine Sync.

### Véhicule de tête—Guidage

L'état de John Deere Machine Sync passe à Guidage une fois que le véhicule suiveur a atteint son point d'origine (C).

Le véhicule suiveur suit maintenant le véhicule de tête. À mesure que le véhicule de tête change de direction ou de vitesse, le véhicule suiveur reproduit les changements du véhicule de tête.

Le véhicule de tête peut à présent effectuer le déchargement dans le chariot suiveur.

Si nécessaire, sélectionner les boutons de petits incréments (D) pour régler la position du véhicule suiveur.

### Réglage du véhicule de tête pour la zone d'utilisation

**NOTE:** La neutralisation temporaire de la zone de fonctionnement en U peut être activée dans les Informations et réglages.

**NOTE:** L'option de neutralisation temporaire de la zone de fonctionnement en U n'est pas applicable pour le véhicule de tête de moissonneuse-batteuse.

Lorsque le type de machine est réglé sur Moissonneuse-batteuse, Récolteuse ou Autre dans le Gestionnaire d'équipement, John Deere Machine Sync passe par défaut à la zone d'utilisation gauche. Tous les autres types de machine passent par défaut à une zone d'utilisation en U.

Lorsque la neutralisation temporaire de la zone d'utilisation en U est activée, la zone d'utilisation est en U. Lorsque la neutralisation temporaire de la zone d'utilisation en U est désactivée, la zone d'utilisation se trouve sur le côté gauche de la machine uniquement. La zone d'utilisation en U permet de régler la largeur intérieure et la longueur intérieure dans les informations et réglages du véhicule de tête.

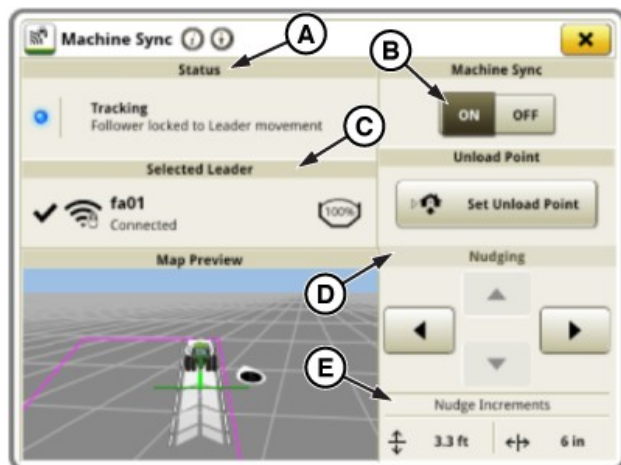
La longueur hors tout de la zone de fonctionnement

peut être réglée en modifiant les valeurs du bord avant et du bord arrière de la zone de fonctionnement. Les valeurs par défaut sont:

- Bord avant de 25 m (82 ft)
- Bord arrière de 20 m (65,6 ft)

ZIDXK1X,1749561926105-28-01OCT25

## Utilisation de John Deere Machine Sync — Véhicule suiveur



PC689865—UN—26SEP25

- A—État de Machine Sync  
 B—Touche d'activation/de désactivation principale  
 C—Boutons de petits incréments  
 D—Case Véhicule de tête sélectionné

### Véhicule suiveur — Pas prêt

L'état de John Deere Machine Sync (A) demeure Pas prêt jusqu'à ce que le véhicule suiveur soit dans la zone de fonctionnement et prêt pour le guidage. La couleur de l'indicateur d'état est orange.

*NOTE: La zone de fonctionnement est affichée lorsque le véhicule suiveur et le véhicule de tête communiquent.*

L'interrupteur à bascule principal (B) doit être activé pour que John Deere Machine Sync fonctionne.

*NOTE: John Deere Machine Sync doit être activé après chaque cycle d'alimentation.*

### Véhicule suiveur—Prêt

Lorsque le véhicule suiveur et le véhicule de tête sont en position et prêts pour le guidage, l'état de John Deere Machine Sync passe à Prêt. L'indicateur d'état devient vert.

### Véhicule suiveur — Acquisition

L'état de John Deere Machine Sync passe à Acquisition lorsque le véhicule suiveur est dans la zone de fonctionnement et que la touche de retour automatique

AutoTrac a été enfoncée. L'indicateur d'état devient bleu.

*NOTE: Les flèches blanches et une zone d'engagement désignée guident les utilisateurs vers l'emplacement optimal pour activer John Deere Machine Sync juste derrière le point d'origine, améliorant ainsi le confort du client et minimisant la variabilité de l'acquisition.*

### Véhicule suiveur — Guidage

L'état de John Deere Machine Sync passe à Guidage une fois que le véhicule suiveur a atteint son point d'origine.

Le véhicule suiveur suit maintenant le véhicule de tête. À mesure que le véhicule de tête change de direction ou de vitesse, le véhicule suiveur reproduit les changements du véhicule de tête.

Le véhicule de tête peut à présent effectuer le déchargement dans le chariot suiveur.

Si nécessaire, sélectionner les boutons de petits incréments (C) pour régler la position du véhicule suiveur.

Le niveau de remplissage de la trémie à grain et l'état de la vis de vidange sont affichés dans la case Véhicule de tête sélectionné (D).

Pendant le fonctionnement, régler la vitesse en utilisant l'accélérateur uniquement. Un changement de vitesse pendant le fonctionnement a pour effet de désengager John Deere Machine Sync.

En raison des caractéristiques d'automatisation de vitesse des tracteurs 9R et 6R, il est recommandé de faire fonctionner ces machines à plein régime lors de l'utilisation de John Deere Machine Sync.

Pour désengager, le conducteur du tracteur peut saisir le volant, augmenter le réglage de vitesse de la transmission de la machine ou arrêter la machine.

*NOTE: S'assurer que la vitesse pré réglée de la transmission du véhicule suiveur est réglée suffisamment haut pour que le véhicule suiveur rattrape et maintienne la vitesse du véhicule de tête.*

### Mode circulation contrôlée

*NOTE: Lorsque le mode de circulation contrôlé est activé, les petits incréments de gauche et de droite sont désactivés.*

Le mode de circulation commandé est activé dans les Informations et réglages.

Lorsque le mode Circulation contrôlée est activé, le véhicule suiveur se déplace sur une ligne de guidage lorsque sa vitesse est contrôlée par le véhicule de tête. Si le point d'origine n se trouve pas sur la ligne de

guidage, le véhicule suiveur se déplace parallèlement au point d'origine tout en restant sur la ligne de guidage.

Lors de l'utilisation du mode de circulation contrôlé, sélectionner la touche de retour automatique AutoTrac une fois pour suivre le passage de guidage actif. Lorsque le véhicule suiveur se trouve dans la zone de fonctionnement, sélectionner à nouveau la touche de retour automatique AutoTrac pour synchroniser la vitesse avec le véhicule de tête.

**NOTE:** Si le véhicule de tête et le véhicule suiveur suivent différents passages de guidage, le véhicule suiveur peut ne pas se déplacer parallèlement au véhicule de tête.

Machine Sync assure une transition plus homogène de l'acquisition au guidage.

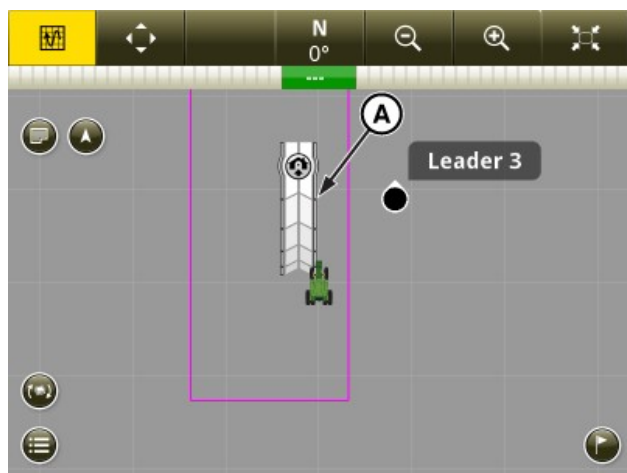
ZID XK1X, 1759686490078-28-05OCT25

### Vitesse de consigne d'automatisation max.

La vitesse par défaut est de 15 mph. Sur les tracteurs MY20 ou plus récents, ce réglage détermine la vitesse maximale que le véhicule suiveur peut atteindre. Une fois John Deere Machine Sync activé, cette valeur apparaît sur le moniteur de la console d'angle (PDU). Si la vitesse de consigne est inférieure à la valeur maximale, le système utilise cette valeur maximale pour la synchronisation. Lors du parcours jusqu'au point d'origine, le véhicule suiveur tentera d'accélérer jusqu'à cette vitesse.

ZID XK1X, 1749562340443-28-05OCT25

## Piste d'engagement



PC689868—UN—03OCT25

Piste d'engagement

### A—Piste d'engagement

L'icône de **piste d'engagement** s'affiche pour aider les utilisateurs à s'aligner plus facilement par rapport au point d'origine. La meilleure pratique recommandée consiste à engager lorsque la machine est alignée avec la flèche blanche. Bien que l'engagement puisse se produire à d'autres positions dans la zone d'exploitation, l'alignement avec la flèche avant d'engager John Deere

# Fonctionnement—Commande de chevauchement

## Commande de chevauchement

La Commande de chevauchement règle automatiquement la largeur de l'unité de récolte à mesure que la récolteuse se déplace sur des zones qui ont déjà été récoltées. Cette fonction améliore la précision des données de surface et de rendement.

### Pour accéder à l'application Commande de chevauchement

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Commande de chevauchement.

Lors de l'utilisation d'autres unités de récolte de 15,2 m (50 ft) ou moins, les sections d'unité de récolte sont automatiquement divisées en sections de 15,2 cm (6 in). Les unités de récolte de plus de 15,2 m (50 ft) disposent de 100 sections réparties uniformément sur la largeur de l'unité de récolte.

La Commande de chevauchement garantit que la surface récoltée ne dépasse pas les bordures de parcelle ou ne franchit pas une bordure intérieure.

- Bordure extérieure—Il n'est possible de définir qu'une seule bordure extérieure par parcelle.
- Bordures intérieures—Il est possible de définir et de nommer plusieurs bordures intérieures par parcelle.

Lorsque la Commande de chevauchement est utilisée, les bordures, bien qu'optionnelles, peuvent être utiles. Par exemple, une bordure extérieure peut aider à garantir qu'aucune surface extérieure à la parcelle n'est incluse dans le calcul de rendement si une section de l'unité de récolte ou de la plate-forme franchit la bordure. De même, une bordure intérieure permet de traverser une voie d'eau en s'assurant que chaque section est désactivée pendant le franchissement.

ct47125,1708280038540-28-18FEB24

## Commande manuelle de chevauchement

La commande manuelle de chevauchement divise l'unité de récolte en segments appelés groupes. Les récolteurs à maïs ont par défaut un groupe par rang et ne peuvent pas être modifiés. Les unités de récolte de plate-forme peuvent être configurées avec 2 — 24 groupes.

L'utilisateur peut manuellement activer et désactiver les groupes individuellement pour faire correspondre l'endroit où la culture pénètre dans l'unité de récolte. La commande manuelle de chevauchement est compatible avec la commande de chevauchement automatique. La désactivation manuelle d'un groupe annule tout autre état de ce groupe. La commande manuelle de chevauchement permet d'améliorer la précision de la documentation dans les conditions autres que lorsque

la couverture précédente ou une bordure empêche la culture de pénétrer dans une partie spécifique de l'unité de récolte.



PC28776—UN—25AUG22

A—Activer tout  
B—Désactiver tout

Sélectionner le bouton Activer tout (A) pour activer tous les groupes.

Sélectionner le bouton Désactiver tout (B) pour désactiver tous les groupes.



PC28777—UN—25AUG22

Interrupteur à bascule gauche/droite

**NOTE:** L'interrupteur à bascule gauche/droite apparaît uniquement lorsqu'il y a 13 groupes ou plus.

La console affiche uniquement jusqu'à 12 boutons de groupe à la fois. Sélectionner l'interrupteur à bascule gauche/droite pour afficher les groupes sur le côté gauche ou droit de l'unité de récolte. Sélectionner le bouton de groupe pour activer ou désactiver un groupe individuel.

Les groupes activés sont verts. Les groupes désactivés manuellement sont noirs. Les groupes automatiquement désactivés par la commande de chevauchement sont hachés en vert et en blanc.

ct47125,1708280038392-28-18FEB24

# Fonctionnement—Contrôle de section

## Contrôle de section



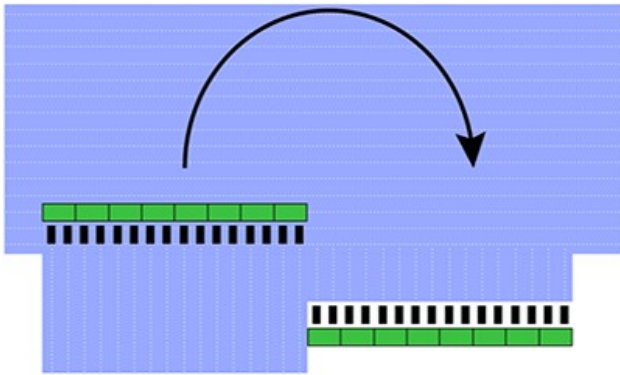
PC28778—UN—25AUG22

Le Contrôle de sections John Deere met les sections de la machine ou de l'équipement en MARCHÉ et ARRÊT automatiquement pour réduire le chevauchement et améliorer la gestion des entrées. Contrôle de section nécessite les composants suivants:

- Récepteur du système mondial de navigation par satellite (GNSS) (une précision minimale du signal SF2 est recommandée en cas d'utilisation d'un récepteur StarFire)
- Activation du Contrôle de section
- Machine ou équipement avec un contrôleur compatible avec le Contrôle de section (peut être confirmé par le fabricant du contrôleur)

### Navigation dans le contrôle de sections

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application Contrôle de sections.



PC28779—UN—25AUG22

Contrôle de sections contrôle automatiquement les sections de la machine ou de l'équipement à l'entrée et à la sortie de zones couvertes précédemment. Les sections sont désactivées en entrant dans la couverture et sont réactivées en entrant dans les zones sans couverture. La carte de couverture montre les zones couvertes précédente en enregistrant l'endroit où la machine ou l'équipement se trouvait dans le champ. Une couverture bleu clair indique un seul passage dans le champ. Tout chevauchement est indiqué par une couverture bleu foncé.

Le contrôle de sections détermine quand activer ou désactiver une section en fonction des facteurs suivants:

- Position GPS

- Carte de couverture
- Décalages de la machine et de l'équipement
- État des sections
- Paramètres de chevauchement
- Délai mécanique
- Bordures de parcelle
- Bordures de bout de parcelle

Le contrôle de sections envoie un message de bus CAN au contrôleur de la machine ou de l'équipement pour changer l'état des sections. La section est ACTIVÉE pour appliquer le produit à une zone. Elle est désactivée pour empêcher d'appliquer à nouveau du produit sur la même zone. Il n'y a aucune limite de distance de l'endroit où l'opération a commencé dans le champ.

**IMPORTANT: Certains opérateurs relient deux parcelles séparées en une seule à l'aide d'un "pont de terre". Il est possible que le produit soit appliqué sur cette bande de terrain si le Contrôle de sections reste activé. Pour éviter toute couverture imprévue, toujours DÉSACTIVER le Contrôle de sections ou l'interrupteur principal lors du transport d'une parcelle à l'autre.**

### Précision de Contrôle de sections

Les facteurs suivants influent sur les performances du Contrôle de sections:

- Précision GPS de la carte de couverture précédente
- Précision GPS actuelle
- Paramètres sous Profil de la machine et Profil de l'équipement
- Vitesse constante et cap en entrant et en sortant de la couverture

### Compatibilité

Le Contrôle de section est compatible avec les équipements ISOBUS certifiés AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation) avec une fonctionnalité TC-SC (contrôle de section du contrôleur de tâches). Pour plus d'informations sur la compatibilité des équipements et machines John Deere, consulter les notes de publication des consoles G5.

### Affichages multiples

Le Contrôle de sections nécessite une communication du contrôleur de tâches avec le contrôleur de l'équipement, et le contrôleur de tâches ne peut pas fonctionner sur deux consoles connectées. L'état du contrôleur de tâches peut être affiché dans les paramètres d'affichages multiples.

## Interrupteur principal de Contrôle de sections

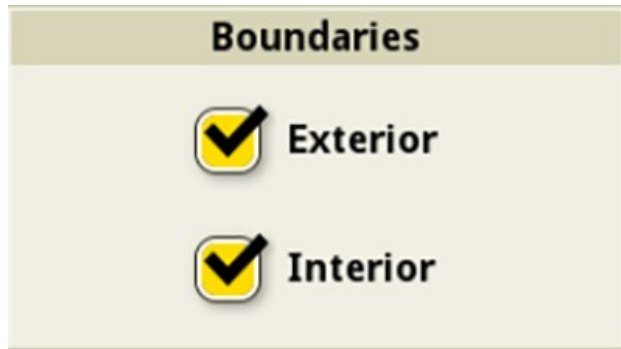


PC28780—UN—25AUG22

Interrupteur principal de Contrôle de sections

Sélectionner l'interrupteur principal pour activer le contrôle de sections. L'interrupteur peut également être placé dans la barre de raccourcis à l'aide de l'application Gestionnaire de configuration.

## Bordures



PC28812—UN—20SEP22

Bordures

### Bordures extérieures

Cocher la case Extérieur pour utiliser les bordures extérieures. Le Contrôle de section ne commande pas les sections situées en dehors de la bordure extérieure.

### Bordures intérieures

Cocher la case Intérieur pour utiliser les bordures intérieures. Le Contrôle de section ne commande pas les sections situées à l'intérieur d'une bordure intérieure.

**NOTE:** Si les deux types de bordures sont désélectionnés, le Contrôle de section ignore les bordures et utilise uniquement la couverture précédente pour commander les sections.

## Interrupteur de commande de bout de champ



PC28781—UN—25AUG22

Interrupteur de contrôle de bout de champ et décalage de bout de champ

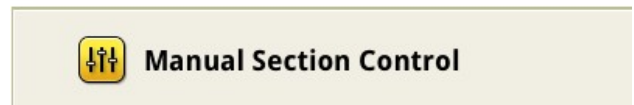
Utiliser l'interrupteur de contrôle de bout de champ pour activer le contrôle de bout de champ.

Sélectionner Décalage pour modifier la dimension du bout de champ. Les modifications apportées au décalage de bout de champ sont enregistrées dans la parcelle actuelle.

**NOTE:** La commande de bout de champ nécessite la vérification d'une bordure ou des deux. Si Extérieure et Intérieure sont désélectionnés, la commande de bout de champ se désactive automatiquement.

Si un type de bordure est désélectionné, la commande de bout de champ ignore tous les bouts de champ associés à cette bordure.

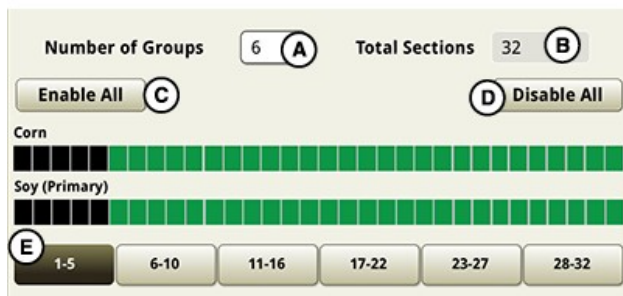
## Contrôle de section manuel



PC28653—UN—29SEP22

Contrôle de section manuel

Utiliser le contrôle de section manuel pour activer ou désactiver les groupes de sections. Sélectionner Contrôle de section manuel pour activer la page Contrôle de section manuel.



PC28654—UN—29SEP22

Page Contrôle de section manuel

A—Nombre de groupes  
B—Section totale  
C—Activer tout  
D—Désactiver tout  
E—Groupes de sections

- Nombre de groupes (A) — Le nombre de groupes dans lesquels les sections sont divisées. L'utilisateur détermine cette valeur.
- Total des sections (B) — Le nombre de sections que l'équipement peut utiliser. La machine ou l'équipement détermine la valeur et elle ne peut pas être modifiée.
- Activer tout (C) — Active toutes les sections.
- Désactiver tout (D) — Désactive toutes les sections.
- Groupes de sections (E) — Active ou désactive les sections d'un groupe.

ch177nn,1738062318219-28-02FEB25

## Module d'état de sections

Le module d'état de sections est utilisé pour déterminer si le contrôle de sections a commandé l'activation ou la désactivation de chaque section. Le module peut être ajouté à une page d'exécution à l'aide de l'application Gestionnaire de configuration. Les états de section suivants sont possibles:

**NOTE:** L'état de la section ne varie pas selon le taux d'ensemencement de la section. Si les rangs de la section n'ont plus de semence, du vert s'affiche tant que toutes les sections d'un moteur d'entraînement n'affichent pas un taux nul. Vérifier les densités de semis à l'aide de SeedStar.

### Section activée (pas en train d'appliquer)



PC28782—UN—29AUG22

Section activée - Gris avec contour vert

- Le semoir de précision ou pneumatique est relevé.

- Les embrayages des semoirs de précision ou semoirs pneumatiques sont DÉSACTIVÉS.
- Toutes les sections d'un moteur d'entraînement indiquent un taux nul.

### Application par une section



PC28783—UN—29AUG22

Section en train d'appliquer — Vert uniforme

- Activation de la section commandée.
- La section applique le produit ou les semences.

### Commande de désactivation de section (pas en train d'appliquer)

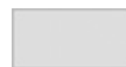


PC28784—UN—29AUG22

Commande de désactivation de section - Bandes vertes et blanches

- La section est au-dessus d'une couverture existante.
- La désactivation de la section a été commandée par une bordure.
- Le semoir pneumatique ou le contrôleur de débit GreenStar est inférieur à la vitesse minimale de Contrôle de section.
- Conduite sur une zone de préconisation de dose nulle.

### Section désactivée (pas en train d'appliquer) (pulvérisateur uniquement)



PC24037—UN—05APR17

Section désactivée - Gris uniforme

- Le Contrôle de sections est désactivé.
- La section est contrôlée manuellement.

### Commande de mise hors tension de section (pas en train d'appliquer) (pulvérisateur uniquement)



PC24038—UN—05APR17

Commande de mise hors tension de section - Noir uniforme

- Mise hors tension de la section par le contrôleur.

ct47125,1708280101719-28-18FEB24

## Paramètres de chevauchement

Le chevauchement se produit lors du franchissement de la couverture ou de la bordure précédente. La largeur du chevauchement est définie par l'utilisateur.

Configurer les paramètres de chevauchement pour un chevauchement intentionnel. Utiliser l'optimisation des performances pour compenser les chevauchements et manqués involontaires. Pour plus d'informations, se reporter à l'aide sur écran Contrôle de section.

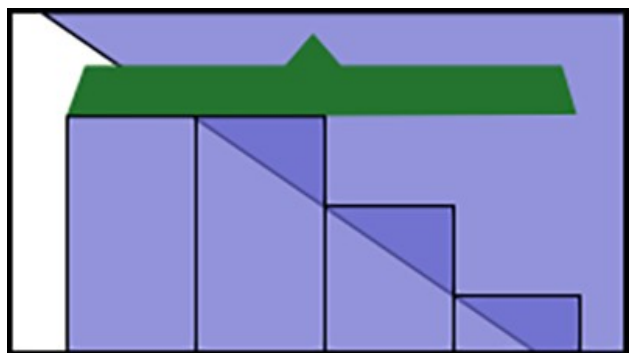
Les pourcentages entre 0 et 100% assurent une couverture de produit sur les espaces déjà couverts ou en dehors des bordures de la parcelle, en fonction des largeurs de sections individuelles.

ct47125,1708280101564-28-18FEB24

### Chevauchement de 100 % + supplémentaire

Le chevauchement supplémentaire garantit la couverture de produit sur la zone précédemment appliquée, ce qui élimine les manqués. Un chevauchement supplémentaire entraîne une application excessive.

### Chevauchement de 100% — Réduire saut

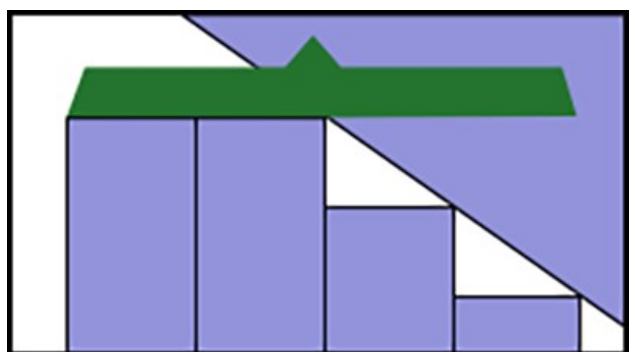


PC28836—UN—11OCT22

*Chevauchement de 100% — Réduire les manqués*

La réduction des manqués garantit la couverture de produit jusqu'à la zone précédemment appliquée, réduisant les manqués. La réduction des manqués peut entraîner une application excessive.

### Chevauchement de 0% — Réduire les chevauchements



PC28835—UN—11OCT22

*Chevauchement de 0% — Réduire les chevauchements*

La réduction des chevauchements garantit que la couverture de produit ne dépasse pas la zone précédemment appliquée. La réduction des chevauchements peut entraîner des manqués dans l'application.

# Fonctionnement—Autonomie

---

## Vue d'ensemble de l'application Autonomie



Application Autonomie

APY76284—UN—28JUL22

*NOTE: Il peut être nécessaire de mettre à jour régulièrement le logiciel. Si le système détecte des contrôleurs obsolètes, une notification de mise à jour recommandée s'affiche sur la console de la cabine lors de l'allumage de la machine. Si les contrôleurs liés à l'autonomie ne sont pas mis à jour dans les 7 jours, la notification se transforme en message Mise à jour requise et l'autonomie ne fonctionne pas tant que tous les contrôleurs ne sont pas mis à jour.*

ZID XK1X, 1770805199879-28-11FEB26

---

L'application Autonomie exécute le système d'autonomie qui permet à la machine d'effectuer des opérations sur le terrain sans la présence physique d'un utilisateur dans le fauteuil du conducteur.

*NOTE: Se reporter au mode d'emploi de l'application Autonomie pour plus d'informations.*

## Conditions d'autonomie

*NOTE: Pour les machines et équipements compatibles avec Autonomie, consulter le concessionnaire pour plus d'informations.*

Le matériel de la machine suivant doit être présent pour que l'application Autonomie fonctionne:

- Prééquipement pour l'autonomie
- StarFire 7500 intégré au tracteur

Les exigences logicielles suivantes doivent être respectées pour que l'application Autonomie fonctionne:

- Licence d'autonomie (consulter le concessionnaire pour plus d'informations)
- Licence G5 Advanced
- Licence SF-RTK ou Radio RTK
- Travail du sol TruSet
- John Deere Operations Center sur un navigateur Web compatible
- Operations Center Mobile sur un appareil Android ou Apple compatible mis à jour à la dernière version logicielle.
- Logiciel approuvé pour le fonctionnement de l'autonomie

# Fonctionnement—Accès distant à la console

## Accès distant à la console



PC684075—UN—06OCT25  
Accès distant à la console

L'application Accès distant à la console (RDA) permet à la fois l'accès distant à la console et la commande de console à distance.

### Accès distant à la console (RDA)

Le RDA permet aux utilisateurs distants d'**afficher la console d'une machine** en temps réel, fournissant des informations précieuses sur les opérations sans avoir besoin d'être physiquement présent.

### Commande de console à distance (RDC)

La RDC va encore plus loin en permettant aux utilisateurs d'**interagir directement avec la console**—réglage des paramètres, navigation dans les pages, surveillance des mises à jour en direct et dépannage en temps réel.

#### Accéder à l'accès distant à la console (RDA)

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Applications.
3. Sélectionner l'application RDA.

#### Utilisation de l'accès distant à la console (RDA)

Depuis un ordinateur ou un appareil mobile, se connecter à JDLINK.com ou MyJohnDeere.com et sélectionner la machine souhaitée. Lancer une session d'accès distant à la console pour commencer à visualiser la console à distance.

Une fois connecté, l'affichage de la console est envoyé au modem JDLINK via un câble Ethernet. À l'aide d'une connexion cellulaire, les informations du modem JDLINK sont envoyées au réseau de communication John Deere, permettant de voir l'écran de la console sur JDLINK.com ou MyJohnDeere.com.

L'utilisateur dans la cabine peut recevoir une aide à distance pour la configuration, l'optimisation ou le dépannage de la console.

RY24MV1,1760031346047-28-20OCT25

## Étapes pour lancer l'accès distant à la console pour la commande de la console à distance

**Utilisation de l'accès distant à la console (RDA) et de la commande à distance de la console (RDC) à partir d'un appareil mobile:**

1. À partir d'un appareil mobile, ouvrir l'application mobile Operations Center.



PC693496—UN—21NOV25  
Bouton d'accès distant à la console sur l'application mobile Operations Center

2. Lancer la session d'accès distant à la console en sélectionnant le bouton d'accès distant à la console. La console de la cabine est surlignée en bleu pour indiquer une session d'accès distant à la console.



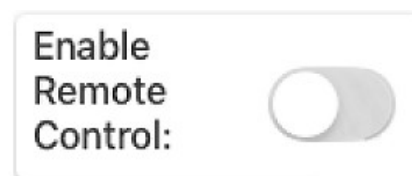
APY80337—UN—10FEB23  
Session d'affichage

**NOTE:** Cette icône s'affiche sur la console dans la barre d'état pour aider à indiquer la session d'affichage.



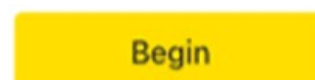
PC582194—UN—30AUG23  
Barre d'état

3. Lancer une session de commande à distance de la console en sélectionnant l'interrupteur à bascule d'activation de la commande à distance.



APY80338—UN—10FEB23  
Interrupteur à bascule d'activation de la commande à distance

4. Lire et valider le rappel de fonctionnement de la commande d'affichage à distance en sélectionnant le bouton Commencer.



APY80340—UN—10FEB23  
Bouton Commencer

La console de la cabine est surlignée en jaune pour

indiquer une session de commande à distance de la console.



APY80341—UN—10FEB23

Session de commande de console à distance

**NOTE:** Cette icône s'affiche sur la console dans la barre d'état pour aider à indiquer la session de commande de console à distance.



PC582195—UN—30AUG23

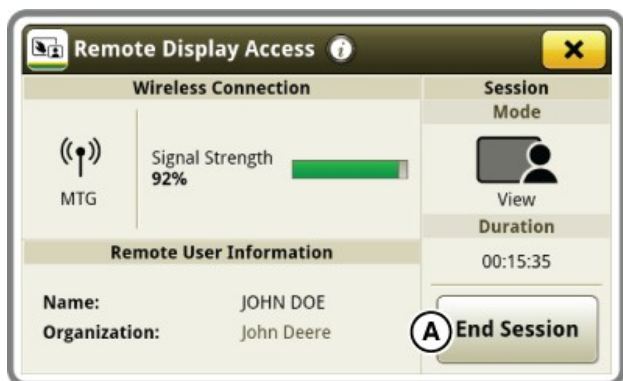
Barre d'état

**NOTE:** L'accès au Centre de diagnostics sera limité à la lecture seule pendant une session RDC.

### Fin de session:

L'accès distant à la console (RDA) se termine si un utilisateur à distance sélectionne le bouton Terminer la session (A). Cela met fin à l'accès distant à la console (RDA) et à la Commande à distance de la console (RDC).

Le bouton Terminer la session est activé si une session d'accès distant à la console est active.



APY80342R—UN—30AUG23

Interface utilisateur de fin de session

### A—Bouton Terminer session

ZID XK1X,1759924147017-28-21NOV25

# Réglage et optimisation—Guidage AutoTrac

## Réglages de passage circulaire



Distance au point central

PC20395—UN—08DEC14

**Distance au centre du pivot** — Distance du centre du cercle à l'emplacement actuel. La distance montre seulement 1609 m (5280 ft.). Activer pour montrer le bouton sur la carte de guidage.

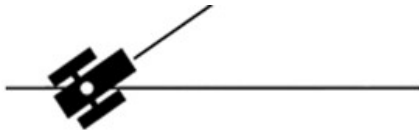
ct47125,1708280148254-28-18FEB24

## Optimisation de la direction

### Surveiller les performances

La surveillance des performances montre les erreurs de cap et de guidage. Elle est conçue pour faciliter le réglage des paramètres avancés d'AutoTrac. Le paramètre Erreur de cap indique le rapport entre la direction de la machine et le passage actuel. Le paramètre Erreur de guidage permet d'afficher l'erreur de passage ou le décalage de la machine par rapport au passage actuel.

### Jauge d'erreur de cap



PC16972—UN—22MAY13

Le paramètre Erreur de cap indique le rapport entre la direction de la machine et le passage actuel. L'erreur de cap ne doit pas dépasser +/- 1°.

Des réglages sont peut-être nécessaires si elle est en dehors de cette gamme.

### Jauge d'erreur de guidage



PC16969—UN—22MAY13

Le paramètre Erreur de guidage permet d'afficher l'erreur de passage ou le décalage de la machine par rapport au passage actuel. La valeur du graphique à barre incurvée est mise à jour en temps réel avec les changements d'erreur de cap minimum et maximum des 10 dernières secondes.

**NOTE:** Les valeurs du contrôleur de la direction dépendent des commandes de direction de la machine.

## Réglages de la direction en marche avant



Erreur de guidage

PC16969—UN—22MAY13



Icône de paramètre de vitesse avant élevée

PC28738—UN—25AUG22



Icône de paramètre de vitesse avant faible

PC28739—UN—25AUG22

## Sensibilité de passage - Guidage

Sensibilité à laquelle AutoTrac réagit à une erreur hors passage.

- Valeurs élevées: Entraînent une réaction plus agressive à une erreur hors passage de la machine.
- Valeurs basses: Entraînent une réaction moins agressive à une erreur hors passage de la machine.

## Avance de cap



Avance de cap élevée

PC28740—UN—25AUG22



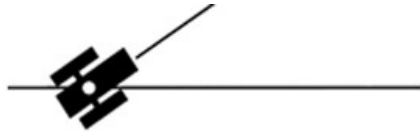
Avance de cap basse

PC28741—UN—25AUG22

Impact de l'amplitude de lacet (amplitude de virage de la machine) sur les performances de guidage. Avance de cap sert de paramètre de recherche; on peut l'utiliser pour minimiser le survirage. Des réglages importants peuvent nuire aux performances.

- Valeurs élevées: Entraînent réaction plus agressive à amplitude de lacet.
- Valeurs basses: Entraînent une réaction moins agressive à l'amplitude de lacet.

## Sensibilité de passage Cap



Erreur de cap

PC16972—UN—22MAY13



Sensibilité de passage Cap élevée

PC28742—UN—25AUG22



Sensibilité de passage Cap basse

PC28743—UN—25AUG22

Sensibilité à laquelle AutoTrac réagit aux erreurs de cap.

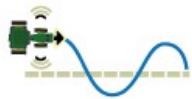
- Valeurs élevées: Entraînent une réaction plus agressive à une erreur de cap de la machine.
- Valeurs basses: Entraînent une réaction moins agressive à une erreur de cap de la machine.

### Vitesse de réaction de la direction



Vitesse de réaction de la direction élevée

PC28744—UN—25AUG22



Vitesse de réaction de la direction faible

PC28745—UN—25AUG22

Ajuste la direction de la machine pour maintenir les performances de guidage. L'augmentation de capacité de réaction de la direction entraîne généralement un meilleur guidage.

- Valeurs élevées: Entraînent un meilleur guidage mais peuvent aussi causer un mouvement des roues plus important ou un comportement plus nerveux.
- Valeurs basses: Entraînent une réduction du mouvement des roues mais peuvent aussi nuire aux performances de guidage.

### Sensibilité d'acquisition



Sensibilité d'acquisition élevée

PC28746—UN—25AUG22



Sensibilité d'acquisition basse

PC28747—UN—25AUG22

Sensibilité à laquelle la machine acquiert le passage. Ce réglage affecte les performances pendant l'acquisition du passage uniquement.

- Valeurs élevées: Entraînent des acquisitions de passage plus agressives.
- Valeurs basses: Entraînent une acquisition de passage plus en douceur.

### Sensibilité des contours



Sensibilité des contours élevée

PC28748—UN—25AUG22



Sensibilité des contours basse

PC28749—UN—25AUG22

Sensibilité à laquelle AutoTrac réagit à une courbe du passage. Ce réglage affecte les performances pour le guidage en mode contours uniquement.

- Valeurs élevées: Font tourner la machine sur un rayon inférieur (plus serré).
- Valeurs basses: Font tourner la machine sur un rayon supérieur (plus large).

### Direction de l'équipement

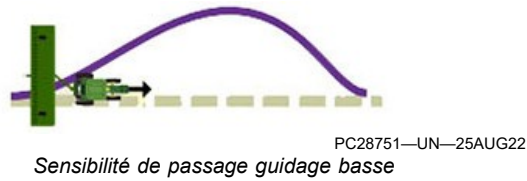
**IMPORTANT:** La mesure du centre de rotation de l'équipement est nécessaire pour la fonction de guidage de l'équipement. Voir Mesure du centre de rotation dans l'aide sur écran pour les instructions sur la mesure précise du centre de rotation. Une mesure de centre de rotation inexacte peut entraîner de mauvaises performances ou endommager l'équipement.

### Sensibilité de passage - Guidage



Sensibilité de passage Guidage élevée

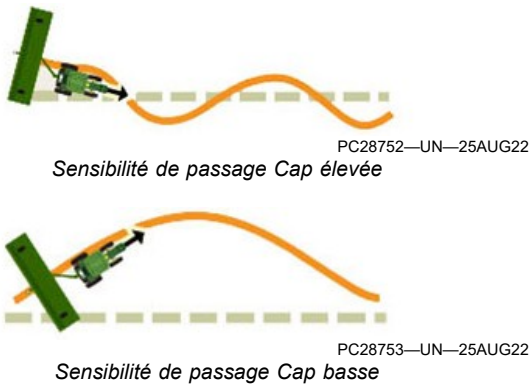
PC28750—UN—25AUG22



Sensibilité à laquelle AutoTrac réagit à une erreur hors passage.

- Valeurs élevées: Entraînent une réaction plus agressive à une erreur hors passage de l'équipement.
- Valeurs basses: Entraînent une réaction moins agressive à une erreur hors passage de l'équipement.

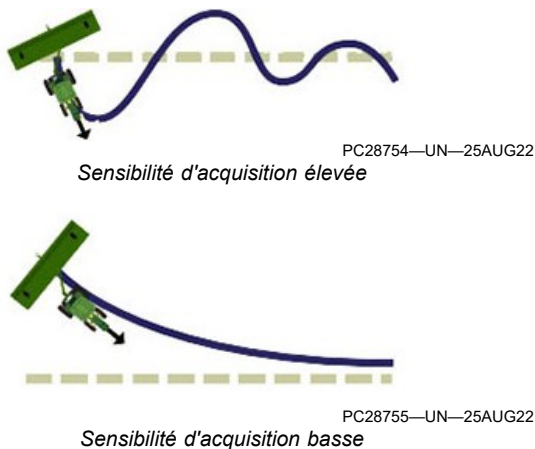
### Sensibilité de passage Cap



Sensibilité à laquelle AutoTrac réagit aux erreurs de cap de l'équipement.

- Valeurs élevées: Entraînent une réaction plus agressive à une erreur de cap de l'équipement.
- Valeurs basses: Entraînent une réaction moins agressive à une erreur de cap de l'équipement.

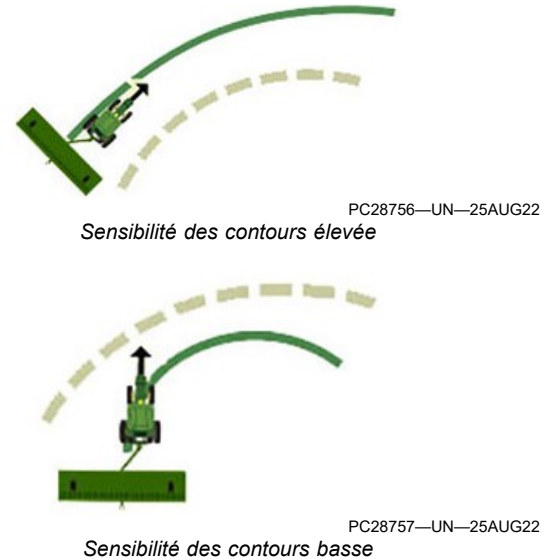
### Sensibilité d'acquisition



Détermine le niveau d'agressivité de la machine lorsqu'elle acquiert le passage. Ce réglage affecte les performances pendant l'acquisition du passage uniquement.

- Valeurs élevées: Entraînent des acquisitions de passage plus agressives.
- Valeurs basses: Entraînent une acquisition de passage plus en douceur.

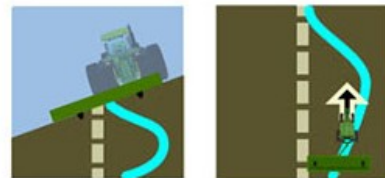
### Sensibilité des contours



Sensibilité à laquelle AutoTrac réagit à une courbe du passage. Ce réglage affecte les performances pour le guidage en mode contours uniquement.

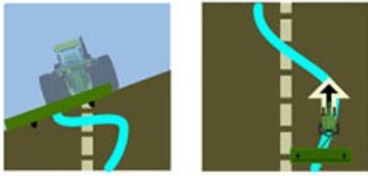
- Valeurs élevées: Font tourner la machine sur un rayon inférieur (plus serré).
- Valeurs basses: Font tourner la machine sur un rayon supérieur (plus large).

### Sensibilité pente



PC28758—UN—25AUG22

*Sensibilité pente élevée*



PC28759—UN—25AUG22

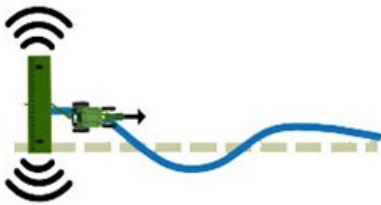
Sensibilité pente basse

**NOTE:** Ce réglage peut nécessiter un ajustement lorsque les conditions du sol changent.

Sensibilité à laquelle AutoTrac réagit aux changements de pente. Une valeur trop élevée et le tracteur dirige l'équipement vers le haut. Une valeur trop basse et le tracteur dirige l'équipement vers le bas.

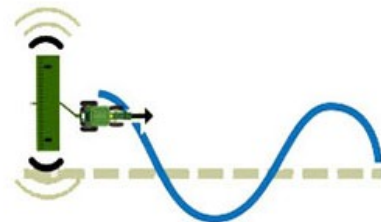
- Valeurs élevées: La machine conduit plus haut sur la pente pour compenser un équipement moins résistant à la descente.
- Valeurs basses: La machine conduit plus bas sur la pente pour compenser un équipement plus résistant à la descente.

#### Vitesse de réaction pente



PC28760—UN—25AUG22

Vitesse de réaction pente élevée



PC28761—UN—25AUG22

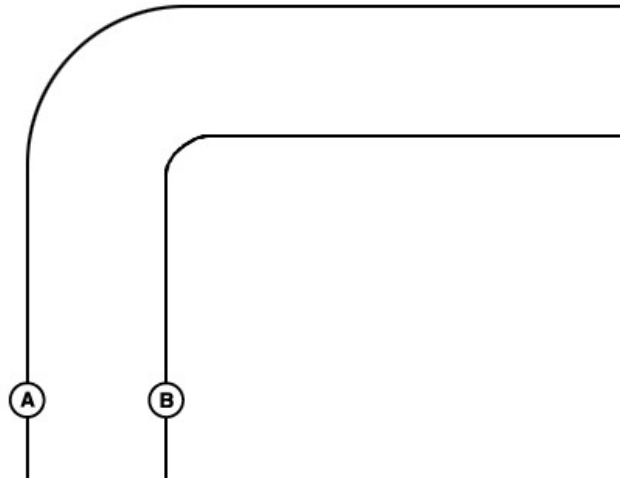
Vitesse de réaction pente basse

Détermine comment AutoTrac réagit à un changement de pente.

- Valeurs élevées: Entraînent une réaction plus rapide à un changement de pente.
- Valeurs basses: Entraînent une réaction moins rapide à un changement de pente.

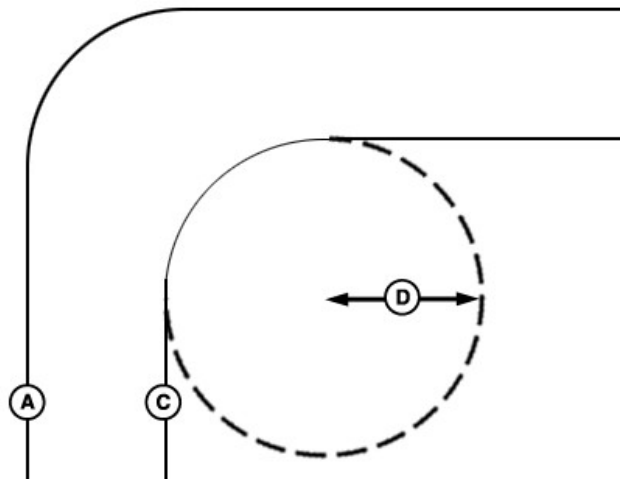
ct47125,1708280147900-28-18FEB24

## Réglages des contours



PC9529—UN—27OCT06

Arrondissement virages serrés DÉSACTIVÉ



PC9530—UN—27OCT06

Arrondir virages serrés ACTIVÉ

- A—Passage précédent
- B—Passage suivant—Arrondir virages serrés désactivé
- C—Passage suivant—Arrondir virages serrés activé
- D—Rayon de braquage dans le sol

**Arrondir virages serrés**—Lorsque la fonction est activée, le système arrondit automatiquement un passage propagé trop serré.

#### Déclencheur d'enregistrement de courbe —

L'enregistrement des contours adaptatifs peut être déclenché de trois manières: Enregistrement manuel, mode AutoTrac et mode État de travail.

**NOTE:** Il est recommandé d'arrêter l'enregistrement si un changement de direction est nécessaire. L'enregistrement en marche arrière peut entraîner une création des passages de guidage de mauvaise qualité.

#### 1. Enregistrement manuel: L'enregistrement

commence uniquement lorsque l'utilisateur appuie sur le bouton Enregistrer. Aucun déclencheur automatique n'est utilisé dans ce mode.

**2. Mode AutoTrac:** L'enregistrement commence automatiquement lorsqu'AutoTrac est enclenché sur une ligne projetée et s'arrête lorsqu'AutoTrac est désenclenché. Le bouton Enregistrer peut toujours être utilisé pour démarrer ou arrêter manuellement l'enregistrement dans ce mode.

**3. Mode État de travail:** L'enregistrement est lié à l'état "Enregistrement du travail". Lorsque "Enregistrement du travail" est activé et que le travail est en cours d'exécution, l'enregistrement de courbe adaptative commence. Il s'arrête automatiquement lorsque "Enregistrement du travail" est désactivé.

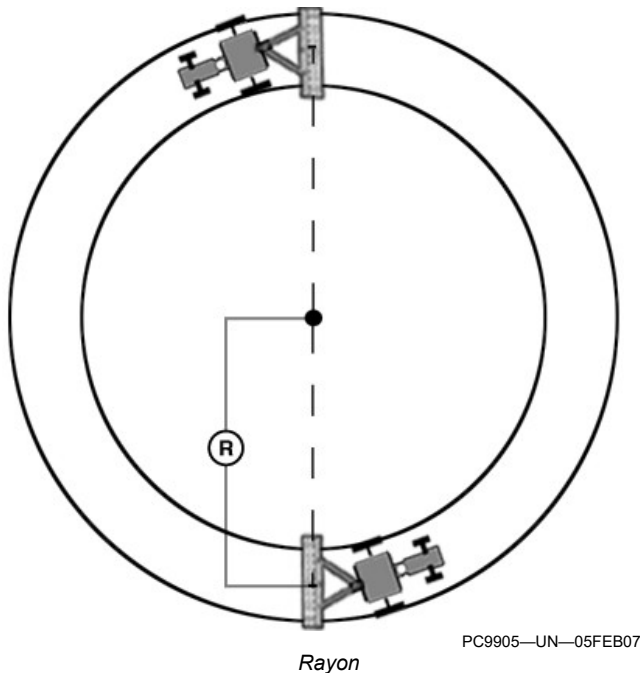
braquage plus petit équipement dans le sol donne lieu à des virages plus serrés. Cette valeur est également utilisée sur les machines sans équipements tractés.

*NOTE: S'assurer que la valeur définie du rayon de braquage de l'équipement dans le sol est réaliste par rapport à la taille de l'équipement utilisé.*

ZIDXK1X,1749562485257-28-25JUN25

**Extensions enregistrées de courbe AB** — Des extensions de ligne droite peuvent être ajoutées au début et à la fin des passages courbes AB. Les extensions font généralement 90 m (300 ft). L'ACTIVATION du paramètre n'ajoute pas d'extensions aux courbes AB déjà enregistrées.

*NOTE: Les extensions peuvent devoir être désactivées pour empêcher que les lignes se croisent. Si les lignes se croisent, les autres courbes peuvent ne pas être générées.*



**R**—Rayon de braquage de l'équipement

**Rayon de braquage équipement dans le sol** — Il s'agit du plus petit rayon de braquage possible pour l'équipement lorsqu'il est dans le sol.

Un plus grand rayon de braquage équipement dans le sol donne lieu à des virages plus arrondis. Un rayon de

# Réglage et optimisation—Contrôle de section

## Réglages avancés



Icône Paramètres

PC15305—UN—19MAR13

Sélectionner l'icône Paramètres en haut de l'application Contrôle de section pour configurer les réglages avancés.

### Travail du sol continu

Utiliser le travail du sol continu pour garder l'outil de travail du sol dans le sol lors du passage sur un endroit déjà couvert. Cela permet de ne pas laisser de traces de pneus sur un endroit déjà couvert. Cette fonction n'est disponible qu'en cas d'utilisation d'un équipement de travail du sol capable d'utiliser le contrôle de section.

### Diagnostics de carte

Les diagnostics de carte affichent la fonction Look Ahead du Contrôle de section. La fonction Look Ahead devient blanche lorsque les sections sont désactivées et orange lorsque les sections sont activées.

Pour une précision optimale, maintenir une vitesse et une direction constantes en entrant et en sortant de la zone de transition où le Contrôle de section active ou désactive les sections. Un changement de vitesse ou de direction entre le moment où la fonction Look Ahead traverse la zone de transition et le moment où le point de contact traverse la zone de transition peut créer des chevauchements de couverture ou des espaces non souhaités. Utiliser les diagnostics de carte pour vérifier que la fenêtre de la fonction Look Ahead est stable lorsque la machine se déplace à une vitesse et dans une direction constantes.

*NOTE: À faible vitesse et avec des retards mécaniques très faibles, la fonction Look Ahead peut être très proche ou chevaucher la barre de point de contact verte.*

ct47125,1708280187177-28-18FEB24

## Réglage des performances

La fonction Réglage des performances permet de corriger les manqués et chevauchements dans le produit appliqué sur le sol. Elle se base sur la distance et la vitesse pour régler les paramètres de retard mécanique.

S'assurer que les facteurs suivants sont corrects avant de tenter de régler les performances:

- Précision GPS.
- Paramètres sous Profil de la machine et Profil de l'équipement.

- L'opérateur doit conduire à une vitesse constante en entrant et en sortant de la couverture.

S'assurer que les facteurs suivants sont corrects avant de tenter de régler les performances :

- Conduire à la même vitesse tout en tournant et en effectuant des passes sur le terrain.
- Conduire la machine perpendiculairement au bout de champ ou à un angle se rapprochant au maximum de 90°.
- Lorsqu'un chevauchement supplémentaire est souhaité, régler le paramètre après que le Réglage des performances est terminé.

Utiliser l'aide en ligne du contrôle de section pour les instructions de réglage de la performance.

ct47125,1708280187055-28-18FEB24

# Pannes et remèdes—Console

## Centre de diagnostic



Centre de diagnostic

PC28791—UN—29AUG22

Le centre de diagnostics fournit un boîtier de diagnostic avancé pour les systèmes connectés à la console. Pour en savoir plus, sélectionner l'un des onglets.

### **Diagnostics du système**

- Voir les informations de diagnostic pour les applications de la machine, de l'équipement et de l'affichage.

### **Messages de la machine**

- Afficher les messages et les informations de la machine.

### **Diagnostics de contrôleur**

- Accéder aux adresses de diagnostic, aux codes de diagnostic et aux informations spécifiques à chaque appareil connecté.

### **Codes de diagnostic**

- Voir tous les codes de diagnostic actifs ou sauvegardés.

### **Info bus CAN**

- Voir les informations de diagnostic pour chaque bus CAN.

### **Info bus CCD**

- Voir les informations de diagnostic pour chaque bus CCD.

### **Réseau**

- Voir les relevés de diagnostic du modem JDLINK.

### **Partage**

- Visualiser l'application Partage et les informations de diagnostic de transfert de données.

### **Infos bus Ethernet**

- Afficher les problèmes de connexion de diagnostic avec tous les contrôleurs du réseau Ethernet.

## Navigation vers le centre de diagnostics

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Système.
3. Sélectionner l'application Centre de diagnostics.

### **Diagnostics du système**

Voir les informations de diagnostic pour les applications de la machine, de l'équipement et de l'affichage.

Les informations suivantes sont disponibles dans Diagnostics du système:

#### **Matériel de la console**

Voir les relevés de diagnostic du processeur, du moniteur ou de la console.

#### **Santé AutoTrac**

Afficher les relevés de diagnostic affectant les performances d'AutoTrac.

#### **Assistant de diagnostic du guidage**

Dépanner les problèmes AutoTrac courants sur les machines compatibles AT2.

#### **Sélection des systèmes de la machine**

Sélectionner un système de machine pour afficher des détails sur ce système. La plupart des systèmes fournissent les informations suivantes:

#### **Onglet Général**

L'onglet Général indique si le système présente des données de calibrage valides, et permet également de communiquer d'autres informations de statut du système.

#### **Onglet Relevé d'interrupteurs**

L'onglet Relevé d'interrupteurs indique le statut des interrupteurs détectés utilisés par le système pour contrôler les fonctions de la machine.

#### **Commande de console à distance**

Afficher les valeurs de diagnostic si le logiciel, les versions ou les interfaces virtuelles sont compatibles avec une session de commande à distance de la console.

#### **Onglet Relevés de capteurs**

L'onglet Relevés de capteurs indique les valeurs rapportées par les capteurs détectés utilisés comme informations par le système.

#### **Onglet Relevés de sortie**

L'onglet Relevés de sortie indique les valeurs de sortie commandées et réelles pour les sorties du système sélectionnées.

### **Informations bus CCD**

L'onglet Informations bus CCD indique le statut de la communication entre les contrôleurs et le bus CCD. Le

bus CCD de la machine connecte les contrôleurs tels que le moteur, le circuit hydraulique et la transmission.



A—Indicateur vert, plage normale  
B—Indicateur jaune, hors tolérances

PC28794—UN—29AUG22

Certaines valeurs s'affichent accompagnées d'un point vert ou d'un point jaune avec un point d'exclamation. Selon la configuration de la machine et de l'équipement, il est possible d'obtenir la couleur jaune.

- Indicateur vert (A) — Valeur dans une plage normale.
- Indicateur jaune (B) — Valeur hors tolérances.

### Diagnostics de contrôleur

Le diagnostic du contrôleur affiche les informations suivantes pour les contrôleurs connectés au bus CAN.

#### Appareil

- Chaque dispositif de la liste est identifié par sa référence, son adresse CAN et l'emplacement de son réseau CAN.

#### Codes

- Le code indique si l'appareil présente des codes de diagnostic.

#### Nombre de messages

- Le Nombre de messages indique le nombre de messages CAN reçus du contrôleur. Utiliser le bouton Zéro situé en bas de la page pour réinitialiser le nombre de messages pour tous les contrôleurs.

### Affichage et tri

Sélectionner la touche située à côté de **Affichage par** pour modifier la manière dont les contrôleurs sont affichés. Les affichages disponibles sont:

#### Tous les contrôleurs

- Tous les contrôleurs branchés sur la console sont affichés.

#### Contrôleurs de bus Ethernet

- Seuls les contrôleurs avec une connexion Ethernet associée sont affichés.

#### Contrôleurs de bus de l'équipement

- Seuls les contrôleurs du bus CAN de l'équipement sont affichés.

#### Contrôleurs de bus de la machine

- Seuls les contrôleurs du bus CAN de la machine sont affichés.

#### Contrôleurs avec codes de diagnostic actifs

- Afficher les dispositifs avec des codes de diagnostic actifs.

#### Contrôleurs inactifs

- Afficher les dispositifs qui ont été actifs dans le passé mais qui sont actuellement inactifs

Sélectionner le bouton situé à côté de **Trier par** pour organiser la liste en utilisant les filtres suivants:

#### Appareil

- Trier la liste par identifiant d'appareil.

#### Dernier élément vu

- Liste triée par contrôleurs ayant communiqué le plus récemment avec la console.

### Informations de diagnostic

Sélectionner un contrôleur dans la liste pour voir des informations plus détaillées.

*NOTE: Lorsqu'un contrôleur est sélectionné, la console passe en mode de diagnostic. Le mode diagnostic est annulé lorsque la page du contrôleur est fermée.*

*En fonction du type de contrôleur, l'information de diagnostic s'affiche dans l'onglet des Adresses de diagnostic ou dans l'onglet Relevés.*

### Adresses de diagnostic

**IMPORTANT: La modification des réglages dans Adresses de diagnostic peut endommager les contrôleurs de la machine ou de l'équipement. Veiller à suivre les instructions et agir avec précaution lors de la modification des valeurs des adresses.**

Les contrôleurs ont des adresses qui enregistrent les valeurs de différents paramètres. Chaque Adresse est identifiée par un Numéro et un Type d'adresse. Les adresses de Données peuvent uniquement être visualisées (par exemple les informations sur les versions logicielles), tandis que les adresses de Saisie peuvent être modifiées (par exemple les réglages de calibrage).

#### Relevés

**IMPORTANT: La modification des réglages dans Relevés peut endommager les contrôleurs de la machine ou de l'équipement. Veiller à suivre les instructions et agir avec précaution lors de la modification des valeurs des adresses.**

Les contrôleurs ont des relevés qui enregistrent les valeurs de différents paramètres. Chaque Relevé est identifié par un numéro et un nom. Sélectionner un relevé pour afficher la fenêtre contextuelle contenant les détails de ce relevé. Si la valeur peut être éditée, le champ de la valeur est blanc. Si la valeur est en lecture seule, le champ de la valeur est grisé.

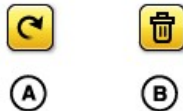
### Codes de diagnostic

Les codes actuels et les codes archivés pour le contrôleur sélectionné sont affichés ici. Sélectionner un code dans la liste pour afficher les détails du code.

### Informations sur le contrôleur

La fonction Informations sur le contrôleur permet d'afficher les spécifications détaillées et les informations d'identification du contrôleur. Ces informations sont utiles pour le diagnostic ISOBUS.

### Codes de diagnostic



A—Bouton Actualiser  
B—Bouton Effacer les codes

PC28792—UN—29AUG22

L'onglet Codes de diagnostic affiche tous les codes actuels et enregistrés présents dans le système.

Sélectionner le bouton Actualiser (A) pour effacer puis récupérer tous les codes.

Sélectionner le bouton Effacer les codes (B) pour supprimer tous les codes de l'affichage.

### Affichage et tri



Types de codes

PC28793—UN—29AUG22

A—Arrêt de l'opération  
B—Alerte entretien  
C—Alerte Informations

Sélectionner le bouton adjacent à **Afficher par** pour modifier la manière dont les codes sont affichés. Les affichages disponibles sont:

#### Code

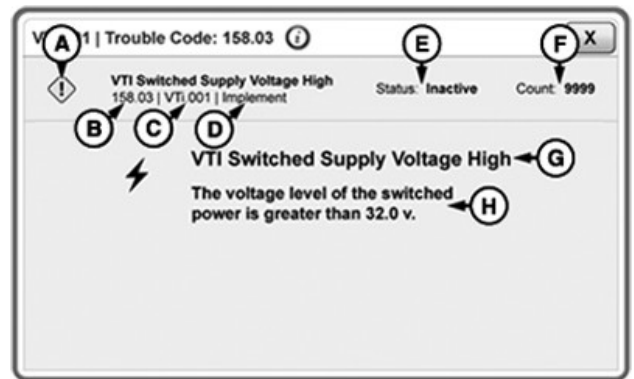
- L'affichage par code permet d'afficher une liste de tous les codes sur l'affichage. Le type de code (A—

C), les détails, l'état et le nombre sont tous affichés. Sélectionner un code dans la liste pour voir les détails du code.

### Appareil

- L'affichage par appareil permet d'afficher une liste de tous les contrôleurs sur le bus CAN. L'identifiant, le réseau CAN et les codes éventuels de l'appareil sont tous affichés. Sélectionner un contrôleur dans la liste pour en voir les codes.

### Détails du code



PC15334—UN—09JUL13

Détails du code

A—Type de code de diagnostic  
B—Numéro du code de diagnostic  
C—Identifiant dispositif  
D—Réseau de bus CAN  
E—État code  
F—Décompte  
G—Code de diagnostic  
H—Description du code de diagnostic

Sélectionner un code de diagnostic pour afficher les détails du code.

### Informations sur le bus CAN

L'onglet Informations sur le bus CAN affiche l'état de communication entre les contrôleurs sur le bus CAN. Le bus CAN du véhicule permet de connecter les contrôleurs tels que ceux du moteur, du circuit hydraulique et de la boîte de vitesses. Le bus CAN de l'équipement permet de connecter les contrôleurs tels que le récepteur StarFire, un second affichage ISOBUS et des équipements ISOBUS.



A—Indicateur vert, plage normale  
B—Indicateur jaune, hors tolérances

PC28794—UN—29AUG22

Certaines valeurs s'affichent accompagnées d'un point vert ou d'un point jaune avec un point d'exclamation.

Selon la configuration de la machine et de l'équipement, il est possible d'obtenir la couleur jaune.

- Indicateur vert (A) — Valeur dans une plage normale.
- Indicateur jaune (B) — Valeur hors tolérances.

## Valeurs du bus CAN

### État du réseau

#### Actif

- Le système fonctionne comme prévu. En plus de l'affichage, il y a au moins un contrôleur connecté et qui communique sur le bus CAN.

#### Inactif

- L'affichage ne communique pas avec les autres contrôleurs sur le bus CAN. Si l'affichage est le seul contrôleur sur le bus CAN, le nombre total de messages augmente mais l'état du réseau est inactif.

### Nombre total de messages

Le nombre total de messages représente le nombre de messages envoyés sur le bus CAN. Lorsque la machine est en marche, cette valeur augmente en continu car il y a toujours des messages envoyés sur le bus CAN.

### Tension CAN High et CAN Low

La tension de pointe est la tension moyenne la plus haute apparue depuis le dernier amorçage à froid. Les valeurs moyennes des mesures de tension sont calculées chaque seconde. Les tensions de pointe CAN Haut et CAN Bas doivent normalement être comprises entre 1,8 et 3,3 Volts.

*NOTE: La console effectue un redémarrage à froid si elle a été inactive pendant 48 heures, si son alimentation non commutée a été débranchée ou si elle a subi 20 redémarrages à chaud.*

### Utilisation du bus

Les informations sur le bus CAN sont envoyées sous la forme de messages transférés entre les contrôleurs. Le bus CAN d'équipement John Deere fonctionne à un débit de 250 Kbps, ce qui signifie qu'il peut commuter jusqu'à 256 000 fois par seconde pour transmettre des messages. Dans ce cas, le BUS est utilisé à 100 % de sa capacité.

Si un contrôleur, d'équipement par ex., ne fonctionne pas comme prévu, une utilisation du bus à 45% ou plus de sa capacité peut en être la cause. Certains contrôleurs ne peuvent pas envoyer et recevoir tous les messages requis en raison de la charge élevée du bus.

*NOTE: Certains équipements ISOBUS ne fonctionneront pas avec une charge du BUS supérieure à 25 %.*

*Un récepteur StarFire opérationnel entraîne une charge sur le bus d'environ 5 à 7%.*

*Le fait de débrancher des équipements ou des récepteurs GPS peut réduire l'utilisation du bus.*

### Débit en bauds

Le débit en bauds indique la vitesse à laquelle le bus fonctionne. L'ISOBUS et le bus d'équipement John Deere fonctionnent à un débit de 250 Kbps. Tout contrôleur connecté à ce système doit fonctionner à 250 Kbps, sous peine de ne pas pouvoir fonctionner correctement.

### État du bus CAN et nombre d'erreurs

Le bus CAN peut connaître quatre états différents:

- Actif – Le bus CAN fonctionne sans aucun problème.
- Passif – Des erreurs passives sont apparues.
- Avertissement – Des erreurs d'avertissement du bus sont apparues.
- Désactivation – Des erreurs de désactivation du bus sont apparues.

Si l'une de ces erreurs apparaît, l'affichage enregistre le nombre de fois qu'elle se produit.

#### Nombre d'erreurs passives

- Si cette valeur est supérieure à zéro, cela signifie qu'un contrôleur sur le bus CAN n'a pas reçu tous les messages. Des informations importantes ont peut-être été perdues. Cela est très probablement dû à une utilisation du bus CAN élevée.

#### Nombre d'avertissements BUS

- Si cette valeur est supérieure à zéro, cela signifie qu'un contrôleur sur le bus CAN présente des problèmes.

#### Nombre de désactivations BUS

- Si cette valeur est supérieure à zéro, cela signifie qu'un contrôleur sur le bus CAN présente des problèmes. Il a manqué un certain nombre de messages et ne reçoit plus du tout de messages. Des informations importantes ont été perdues. Cela a probablement un lien avec une utilisation du bus CAN élevée.

#### Nombre d'erreurs écrasées

- Le nombre d'erreurs écrasées indique que des applications ou contrôleurs sur le bus CAN reçoivent des messages plus vite qu'ils ne peuvent les traiter. Cela entraîne l'absence de messages et un mauvais fonctionnement du système. Cela a probablement un lien avec une utilisation du bus CAN élevée.

## Réseau

L'onglet Réseau affiche les relevés de diagnostic pour le modem JDLINK, la connexion du réseau et une carte SIM appartenant au client.

Le modem JDLINK est l'un des composants principaux qui permettent d'activer les solutions télématiques John Deere telles que JDLINK, Service ADVISOR Remote et l'Accès distant à la console John Deere (RDA).

Le modem JDLINK contient le microprogramme, un modem cellulaire et un dispositif SIM. Elle envoie et reçoit des données et des messages sur des réseaux cellulaires.

Le RA exige une connexion cellulaire ininterrompue pour fonctionner. JDLINK ne nécessite pas de connexion cellulaire ininterrompue car le modem JDLINK peut stocker jusqu'à 1000 heures de données.

## Infos bus Ethernet

Infos bus Ethernet affiche les problèmes de connexion de diagnostic avec tous les contrôleurs du réseau Ethernet.

**NOTE:** La console G5 ne prend en charge que les ports matériels ETH100-1 et ETH100-2.

Éléments affichés par les Infos bus Ethernet:

- *État de la liaison Ethernet* – Affiche si le réseau est en marche ou en panne.
- *Adresse Internet* – Affiche l'adresse IP attribuée ou statique utilisée par la console.
- *Paquets transmis* – Le nombre de paquets transmis depuis la mise sous tension de la console.
- *Paquets reçus* – Le nombre de paquets reçus depuis la mise sous tension de la console.
- *Erreur de paquets* – Le nombre de paquets

endommagés ou mal formatés reçus depuis la mise sous tension de la console.

- *Perte de paquets* – Le nombre de paquets qui ont été perdus avant d'atteindre leur destination.
- *Vitesse* – La vitesse du réseau Ethernet connecté.
- *Nombre de périphériques connectés* – Le nombre de contrôleurs avec des adresses IP que la console voit sur le réseau.
- *Déconnexions* – Nombre de déconnexions depuis la mise sous tension de la console.

## Masquer le centre de diagnostics



PC15331—UN—08JUL13  
Masquer Centre de diagnostics

Lorsqu'un contrôleur est sélectionné, l'affichage passe en mode de diagnostic. Sélectionner Masquer le Centre de Diagnostic pour réduire l'application et revenir à la page principale.

La touche Masquer est utile pour accéder à une autre section de l'affichage pendant une procédure de calibrage. Pour revenir à la page de Diagnostic précédemment affichée, sélectionner l'application Centre de diagnostics dans le menu.

**NOTE:** Il est déconseillé de laisser l'affichage en mode de diagnostic car cela peut avoir des effets négatifs sur ses performances.

Supprimer le mode de diagnostic en fermant la page du contrôleur.

ch177nn,1737363316123-28-20OCT25

## Restauration du système



PC620654—UN—14MAY24

### A—Récupération du NIP

La restauration du système essaye de protéger et de sauvegarder potentiellement les données d'utilisateur. La restauration du système est lancée lorsque le système détecte un conflit susceptible de corrompre les fonctions prévues.

Lorsque la console entre pour la première fois dans la récupération du système, un temporisateur de 30 secondes commence sur l'écran pour la récupération du système. Pour procéder à la récupération du système, contacter un concessionnaire John Deere et fournir le NIP de récupération (A).

Laisser le temporisateur expirer rétablit le fonctionnement normal de l'affichage. Si cet écran persiste, contacter un concessionnaire John Deere et fournir le NIP de récupération (A).

ZIDXK1X,1770631899854-28-09FEB26

# Pannes et remèdes—AutoTrac

## Messages AutoTrac désenclenché

**Messages AutoTrac désenclenché** – Chaque fois qu'AutoTrac est désenclenché, deux signaux sonores sont suivis par une alerte expliquant la raison du désenclenchement. Des messages sont également affichés pour expliquer pourquoi AutoTrac ne s'est pas enclenché. Les messages désenclenchés s'affichent pendant 7 secondes, puis disparaissent.

| Messages AutoTrac désenclenché |                                                                           |
|--------------------------------|---------------------------------------------------------------------------|
| Code                           | Message                                                                   |
| 702752.00                      | Aucun contrôle effectué jusqu'à présent                                   |
| 702752.01                      | Volant actionné                                                           |
| 702752.02                      | Vitesse des roues trop lente                                              |
| 702752.03                      | Vitesse des roues trop grande                                             |
| 702752.04                      | Vitesse incorrecte                                                        |
| 702752.05                      | Numéro de passage de guidage modifié                                      |
| 702752.06                      | Pas de GPS double fréquence                                               |
| 702752.07                      | Codes de diagnostic actifs du contrôleur SSU                              |
| 702752.08                      | Dernière transition correcte                                              |
| 702752.09                      | Mauvais messages de console GreenStar                                     |
| 702752.10                      | Pas de Parallel Tracking                                                  |
| 702752.11                      | KeyCard absente                                                           |
| 702752.12                      | Erreur de cap trop importante                                             |
| 702752.13                      | Erreur de passage trop importante                                         |
| 702752.14                      | Contacteur du fauteuil ouvert                                             |
| 702752.15                      | Température d'huile trop basse                                            |
| 702752.16                      | TCM absent                                                                |
| 702752.17                      | Code d'activation invalide                                                |
| 702752.18                      | Vanne commandée par le mode de diagnostic                                 |
| 702752.19                      | Interrupteur d'unité de coupe de moissonneuse-batteuse sur arrêt          |
| 702752.20                      | Interrupteur de sécurité route/champs de moissonneuse-batteuse activé     |
| 702752.21                      | Tension instable                                                          |
| 702752.22                      | AutoTrac activé en marche arrière pendant trop longtemps                  |
| 702752.23                      | AutoTrac actif sous le seuil de vitesse lente pendant trop longtemps      |
| 702752.24                      | Courbure trop élevée                                                      |
| 702752.25                      | La machine ne se déplace pas en marche avant                              |
| 702752.26                      | Ligne ELX basse (arrêt)                                                   |
| 702752.27                      | Données de vitesse invalides                                              |
| 702752.28                      | Données de la touche de retour automatique invalides                      |
| 702752.29                      | Message du contacteur de démarrage invalide                               |
| 702752.30                      | Interrupteur AutoTrac-guidage sur rangs de l'ensileuse automotrice éteint |
| 702752.31                      | Contacteur d'arrêt rapide de l'ensileuse automotrice sur marche           |
| 702752.32                      | AutoTrac pas activé                                                       |
| 702752.33                      | Acquisition de ligne                                                      |
| 702752.34                      | Guidage sur passage                                                       |
| 702752.35                      | Direction inconnue                                                        |
| 702752.36                      | Transition vers GPS trop grande                                           |
| 702752.37                      | Hors rang                                                                 |

|           |                                                                                                                  |
|-----------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 702752.38 | Temps d'arrêt du capteur dépassé                                                                                 |
| 702752.39 | Séquence de messages invalide                                                                                    |
| 702752.40 | La machine ne peut pas réaliser la courbure de passage commandée                                                 |
| 702752.41 | La vitesse de la machine indiquée par le GPS ne correspond pas à la vitesse de la machine indiquée par les roues |
| 702752.42 | Incompatibilité de courbure actuelle                                                                             |
| 702752.43 | Machine en position de stationnement                                                                             |
| 702752.44 | Dépassement du temps de message des commandes de direction auxiliaire                                            |
| 702752.45 | Dépassement du temps de message de l'état de direction auxiliaire                                                |
| 702752.46 | Données du contacteur du fauteuil invalides                                                                      |
| 702752.47 | Données NIV invalides                                                                                            |
| 702752.48 | Données d'empattement invalides                                                                                  |
| 702752.49 | Dépassement du temps de message d'infos du TCM                                                                   |
| 702752.50 | Dépassement du temps de message d'automatisation de la machine                                                   |
| 702752.51 | Dépassement du temps de message de roulis/amplitude de lacet de la machine                                       |
| 702752.52 | Dépassement du temps de message de vitesse/direction basé sur les roues                                          |
| 702752.53 | Dépassement du temps des données de passage                                                                      |
| 702752.54 | Défaillance inconnue du contrôleur de la direction                                                               |
| 702752.55 | Température AutoTrac Universal hors tolérances                                                                   |
| 702752.56 | AutoTrac actif en direction à 4 roues pendant trop longtemps                                                     |
| 702752.57 | Machine en marche en crabe                                                                                       |
| 702752.58 | Autorisation non accordée                                                                                        |
| 702752.62 | Réservé                                                                                                          |
| 702752.63 | Aucune action entreprise                                                                                         |

ct47125,1708283950104-28-18FEB24

## Pannes et remèdes

**NOTE:** AutoTrac a été réglé de façon à bien fonctionner dans la plupart des conditions de parcelle avec différents équipements. Pour des conditions anormales, les réglages avancés permettent à l'opérateur d'affiner le réglage des systèmes pour l'adapter à des conditions de terrain et à des équipements spécifiques. Essayer de régler la sensibilité de la direction avant de suivre les étapes suivantes.

Vérifier et corriger les autres problèmes avant d'effectuer ce réglage. Effectuer les vérifications mécaniques et les calibrages nécessaires via la machine connexe. Si cette étape n'est pas exécutée, des défaillances de la machine pourront survenir ou l'opérateur perdra du temps à effectuer des réglages sur un système qui ne peut pas être adapté.

**Mouvement excessif des roues:** Les performances générales d'AutoTrac sont acceptables, mais les roues bougent d'avant en arrière.

**Louvolement agressif:** Un mouvement d'avant en arrière continu est observé en regardant par l'avant de la machine. Bien qu'un mouvement soit observé, l'erreur hors passage affichée sur la console (distance par rapport à la ligne AB) est souvent relativement faible.

**Louvolement lent:** AutoTrac semble très poussif lorsqu'il essaie de rester sur la ligne et zigzague lentement d'un côté à l'autre.

**Acquisition de ligne lente:** AutoTrac semble poussif pendant l'acquisition de passage. Le tracteur reste à côté de la ligne pendant un long moment avant de s'aligner.

**Acquisition de ligne agressive:** AutoTrac dépasse la ligne et continue à surcompenser durant l'acquisition, ce qui entraîne une fréquence élevée de zigzags serrés lors des acquisitions.

**Guidage hors contour:** AutoTrac est lent pendant le guidage en contour, ce qui entraîne des zigzags lents autour de la ligne souhaitée. Le passage est souvent sur l'extérieur de la ligne souhaitée.

**Guidage à l'intérieur du contour:** AutoTrac présente une fréquence rapide et élevée des corrections en mode Contours, ce qui entraîne des zigzags serrés ou un guidage vers l'intérieur du passage souhaité.

**NOTE:** Pour les méthodes de dépannage, consulter les dossiers d'aide sur écran.

## Conseils de réglage généraux

Recommandations de réglage:

- Sensibilité de la direction: Définir sur 70 avant d'effectuer d'autres réglages. La régler par paliers de 10.
- Sensibilité de passage de guidage: La régler par paliers de 20.
- Sensibilité de passage Cap: La régler par paliers de 10.
- Avance de cap: La régler par paliers de 10.
- Vitesse de réaction de la direction: La régler par paliers de 10.
- Sensibilité d'acquisition: La régler par paliers de 20.
- Sensibilité des contours: La régler par paliers de 20.

Une valeur à la fois: Essayer de régler les paramètres dans les conditions de terrain problématiques pendant qu'AutoTrac est activé en exécutant les étapes suivantes:

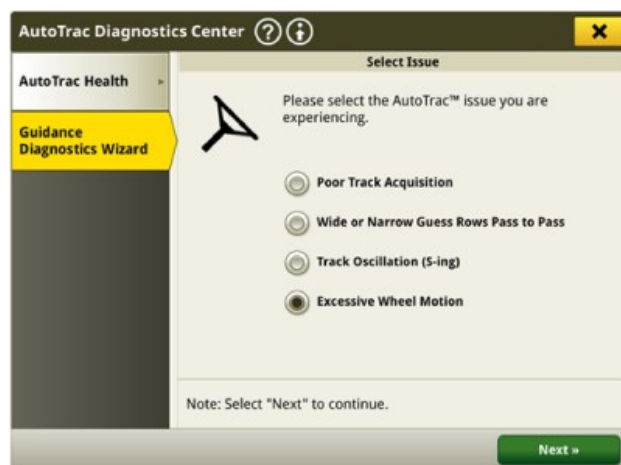
1. Commencer avec les réglages d'usine par défaut. La valeur de sensibilité de la direction correspond à celle de l'onglet Vue du Guidage. Essayer d'utiliser une valeur pour ce paramètre similaire aux conditions de travail (70 pour le béton, 100 dans la plupart des cas, 120 pour un terrain meuble). Il se peut que ce

nombre doive quand même être modifié au-delà des réglages suggérés.

2. Pendant qu'AutoTrac est actif dans les conditions problématiques (telles que vitesses, sol et configuration des pneus), augmenter/réduire la Sensibilité de passage Cap par un facteur de 10.
3. Si le changement de la sensibilité de passage Cap n'améliore pas la situation, réinitialiser ce paramètre. Augmenter ou réduire l'avance cap de la même manière qu'à l'étape précédente.
4. Si aucune des étapes précédentes n'est efficace, réinitialiser l'avance Cap et augmenter ou réduire la vitesse de réaction de la direction d'une manière similaire aux étapes précédentes.

Combinaison de réglages: Si la procédure ci-dessus ne donne pas satisfaction et après familiarisation avec la manière dont les paramètres changent les performances d'AutoTrac, essayer différentes combinaisons de paramètres pendant qu'AutoTrac est actif.

## Assistant de diagnostic du guidage



PC689866—UN—26SEP25

Onglet Assistant de diagnostic du guidage

L'assistant de diagnostic du guidage fournit un dépannage étape par étape pour les problèmes de guidage courants.

**NOTE:** L'assistant de diagnostic de guidage est uniquement disponible pour les machines avec une configuration du système AutoTrac AT2. Ces informations sont disponibles sur le Page Santé AutoTrac sous Système AutoTrac → Mode AutoTrac.

Sélectionner le bouton de radio correspondant au problème rencontré:

- Mauvaise acquisition des passages de guidage – soit la machine reste désengagée d'un côté de la ligne pendant un certain temps avant d'être alignée,

soit elle dépasse la ligne et continue à surcompenser pendant l'acquisition.

- Rangs de jointure larges/étroits, passage après passage – il y a un espacement irrégulier entre les passages, mais l'espacement reste désactivé pour l'ensemble du passage, ce qui entraîne un décalage constant pour l'ensemble du passage.
- Mouvements en S – Un mouvement d'avant en arrière continu est observé en regardant par l'avant de la machine.
- Mouvement de roue excessif – Les performances générales d'AutoTrac sont acceptables, mais les roues bougent d'avant en arrière.

---

ct47125,1705350329386-28-01OCT25

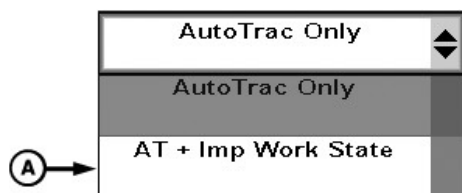
# Pannes et remèdes—Automatisation de demi-tour AutoTrac

## Dépannage avec guidage d'équipement actif

### John Deere Active Implement Guidance™

Pour éviter que l'équipement braque pendant les demi-tours en bout de champ lors de l'exécution de John Deere Active Implement Guidance et de l'automatisation de demi-tour AutoTrac, ajuster les réglages suivants:

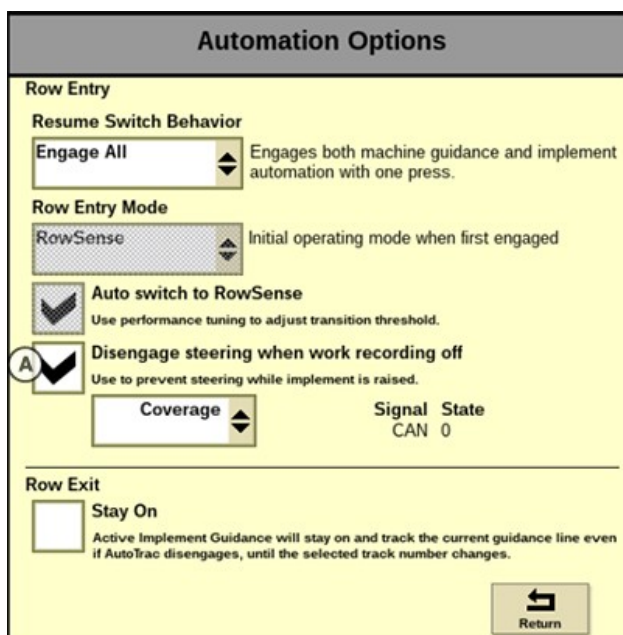
#### Contrôleur d'application 1100 (UCC1)



#### A—État de fonctionnement AT + équipement

1. Sélectionner le contrôleur d'application 1100 sous l'application Terminal Virtuel ISOBUS.
2. Sélectionner le bouton de configuration de la direction de l'équipement ou le bouton de configuration du décalage de l'équipement.
3. Sélectionner "AT + état de travail de l'équipement" (A) dans le menu déroulant sous le réglage Condition requise pour l'engagement.

#### Contrôleur d'application 1100 (UCC2 N.S. PCXL01C201000-)



#### A—Case à cocher Désactiver direction

1. Sélectionner le contrôleur d'application 1100 sous l'application Terminal Virtuel ISOBUS.
2. Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif.

3. Sélectionner Options d'automatisation sous l'onglet Configuration.
4. Sélectionner la case à cocher "Désactiver la direction lorsque l'enregistrement du travail est désactivé" (A).

cl47125,1705351301467-28-24SEP25

# Entretien—Calibrages

## Entretien et calibrages



PC28795—UN—29AUG22

Entretien et calibrages

L'application Entretien & Calibrages permet au conducteur de configurer les intervalles d'entretien et d'effectuer des calibrages sur les composants de la machine.

### Navigation vers Entretien & Calibrages

1. Sélectionner Menu.
2. Sélectionner l'onglet Réglages du tracteur.
3. Sélectionner l'application Entretien & Calibrages.

ct47125,1708284386704-28-18FEB24

## Contrôles d'entretien

*NOTE: La disponibilité des Vérifications d'entretien dépend des options à l'acquisition.*

Effectuer les contrôles d'entretien avec la machine garée sur une surface horizontale et le moteur à l'arrêt. Pour des relevés précis, attendre au moins 40 minutes après l'arrêt du moteur avant de contrôler les niveaux de fluides.

Un témoin lumineux indique l'état d'un point de contrôle d'entretien de la machine.

- Témoin vert — Niveau normal
- Témoin rouge — Niveau élevé ou faible

Les points de contrôle suivants sont disponibles:



(A)



(B)

PC17385—UN—15MAY14

A—Niveau d'huile moteur

B—Niveau de liquide de refroidissement moteur

- Niveau d'huile moteur (A)
- Niveau de liquide de refroidissement moteur (B)

DX,PC,MAINT,SERVCHECK-28-07APR17

## Intervalles d'entretien

Les intervalles d'entretien sont des rappels de la date à

laquelle l'entretien régulier de la machine doit être effectué.

Sélectionner la touche d'ajout d'intervalle d'entretien pour créer un nouvel intervalle d'entretien. Il est possible d'ajouter un nombre illimité d'intervalles d'entretien.

Lorsqu'un intervalle d'entretien est créé, il est ajouté à la liste et affiché avec le nom, le temps écoulé et la valeur de l'intervalle.

- Le conducteur sélectionne le nom pour identifier l'intervalle d'entretien spécifique.
- Le temps écoulé indique le nombre d'heures écoulées depuis la réinitialisation de l'intervalle d'entretien.
- L'intervalle est le nombre d'heures entre chaque entretien.

Les intervalles sont d'abord triés du plus proche au plus lointain dans le temps. Ils sont ensuite triés par nom, dans l'ordre alphanumérique, la priorité étant donnée aux nombres.

Vingt heures avant le moment prévu pour l'entretien, le système avertit le conducteur que la machine va bientôt devoir faire l'objet d'un entretien. Une fois que le conducteur a accusé réception du message, le système l'avertit de l'approche de l'entretien à chaque démarrage, jusqu'à réinitialisation de l'intervalle d'entretien.

DX,PC,MAINT,SERVINTERVAL-28-23DEC15

## Calibrages

Utiliser cette application pour calibrer le patinage des roues et calibrer le radar.

### Calibrage du radar



Calibrage du radar

PC23946—UN—22MAR17

Un radar doit être calibré lors de sa première pose sur la machine ou s'il y a une différence entre la vitesse radar et la vitesse de déplacement réelle lors de travaux sans charge sur sol dur.

*NOTE: En cas de vent, des éléments en mouvement tels que des feuilles, de la poussière ou des graviers peuvent être à l'origine d'une vitesse radar inexacte.*

### Calibrage du patinage des roues



PC23947—UN—22MAR17

*Calibrage du patinage des roues*

Calibrer le patinage des roues lorsque la vitesse radar et la vitesse des roues ne correspondent pas, lors de travaux sans charge sur sol dur.

Effectuer le calibrage en conduisant la machine à vide sur une surface dure, sèche, propre et horizontale.

*NOTE: Le calibrage du patinage des roues n'est disponible que sur un radar connecté et calibré.*

*S'assurer que la vitesse radar est correcte avant de procéder au calibrage du patinage des roues.*

ct47125,1708284386858-28-18FEB24

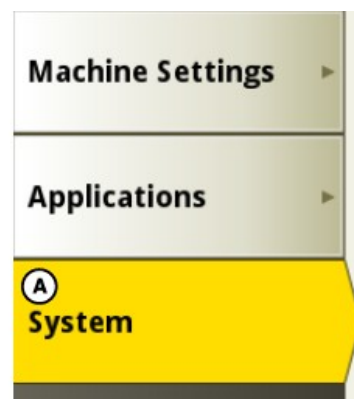
---

## Nettoyage de l'écran

**IMPORTANT:** Toujours nettoyer l'écran de la console lorsque l'alimentation est coupée. Si l'écran est nettoyé alors que la console fonctionne, il est possible que des boutons soient sélectionnés par mégarde.

Pour nettoyer la console, la mettre hors tension et nettoyer l'écran avec un chiffon doux sur lequel a été vaporisé un produit nettoyant sans ammoniac tel qu'un nettoyant pour verre ou polyvalent John Deere.

DX,PC,CLEAN,DISP-28-21OCT16



PC28821—UN—21SEP22

Onglet Système

## Réinitialisation des données d'usine



PC20398—UN—09DEC14

Paramètres de gestionnaire de fichiers

Sélectionner Réglages en haut du gestionnaire de fichiers pour activer la restauration des données d'usine.

Effectuer une réinitialisation des données d'usine lors du transfert d'une console à un autre utilisateur. Le processus enlève toutes les données utilisateur de la console et ne peut être annulé. Les données utilisateur comprennent les données de configuration et de documentation, les informations de guidage, les totaux et les dispositions de page d'exécution personnalisées. Les licences, les réglages de langue et les réglages régionaux ne sont pas réinitialisés. Un redémarrage est nécessaire après la réinitialisation.

La réinitialisation des données d'usine doit être effectuée sur un CommandCenter G5 avant de vendre la machine.

La réinitialisation des données d'usine doit être effectuée sur une console universelle G5 avant de vendre la console.

1. Sélectionner Menu.



PC28961—UN—24APR23

Menu

2. Sélectionner l'onglet Système.

3. Sélectionner Gestionnaire de fichiers.



PC28785—UN—29AUG22

Gestionnaire de fichiers

4. Sélectionner Paramètres.



PC28970—UN—24APR23

Réglages

5. Sélectionner l'onglet Réglages.



PC29090—UN—08MAY23

Onglet Paramètres

6. Sélectionner Commencer la réinitialisation d'usine.



PC29091—UN—08MAY23

7. Suivre les invites à l'écran.

ch177nn,1660729958790-28-15OCT25

# Index

## A

|                                                    |               |
|----------------------------------------------------|---------------|
| Affichage électronique, utilisation correcte ..... | 02A-3         |
| Applications                                       |               |
| Centre de diagnostic .....                         | 06A-1         |
| Entretien et calibrages .....                      | 07A-1         |
| Gestionnaire de réglages .....                     | 04C-23        |
| Moniteur de machine .....                          | 04B-12        |
| Moniteur de travail .....                          | 04C-19        |
| Récepteur StarFire .....                           | 04G-1         |
| Terminal virtuel ISOBUS .....                      | 04F-1         |
| Vidéo .....                                        | 04C-21        |
| Autocollants de sécurité sans texte .....          | 02C-1         |
| AutoTrac                                           |               |
| Activation .....                                   | 04H-16        |
| Désactivation .....                                | 04H-24        |
| Désenclenchement, désactivation .....              | 04H-24        |
| Diagramme d'état .....                             | 04H-15        |
| Engagement .....                                   | 04H-16        |
| Messages désenclenchés .....                       | 04H-21, 06B-1 |
| Moniteur d'activité .....                          | 04H-24        |
| Prévision 1/2 tour .....                           | 04H-19        |
| Réactivation au passage suivant .....              | 04H-17        |
| Touche de retour automatique .....                 | 04H-17        |

## C

|                                             |        |
|---------------------------------------------|--------|
| Calibrage du patinage des roues .....       | 07A-1  |
| Calibrage du radar .....                    | 07A-1  |
| Calibrages                                  |        |
| Patinage des roues .....                    | 07A-1  |
| Radar .....                                 | 07A-1  |
| Captures d'écran .....                      | 04D-6  |
| Centre d'état .....                         | 04A-3  |
| Clé USB                                     |        |
| Conditions requises .....                   | 04D-5  |
| Meilleures pratiques .....                  | 04D-5  |
| CommandCenter™                              |        |
| Modèles de console .....                    | 04A-1  |
| Compatibilité .....                         | 04J-3  |
| Composant du système                        |        |
| Touche de route et retour automatique ..... | 04H-13 |
| Configuration du travail .....              | 04C-17 |
| Courbes AB                                  |        |
| Obstacles .....                             | 04H-25 |
| Passage rectiligne .....                    | 04H-25 |
| Réglages .....                              | 05A-4  |
| Courbes adaptatives                         |        |
| Obstacles .....                             | 04H-20 |
| Passage rectiligne .....                    | 04H-26 |
| Réglages .....                              | 05A-4  |
| Créer un passage de guidage .....           | 04H-16 |

## D

|                                 |        |
|---------------------------------|--------|
| Décalage .....                  | 04H-11 |
| Désenclenchement, désactivation |        |
| AutoTrac .....                  | 04H-24 |

## E

|                               |        |
|-------------------------------|--------|
| Entretien et calibrages ..... | 07A-1  |
| Espacement des passages ..... | 04H-13 |
| État de la machine .....      | 07A-1  |

## F

|                                                  |       |
|--------------------------------------------------|-------|
| Fonction d'aide à l'écran .....                  | 04A-2 |
| Fonctionnement                                   |       |
| Affichage et commande de l'accès à distance (RA) |       |
| Étapes pour lancer l'accès distant à la console  |       |
| pour la commande à distance .....                | 04N-1 |
| Configuration du champ                           |       |
| Configuration .....                              | 04C-5 |
| Sélection du champ .....                         | 04C-4 |

## G

|                                    |               |
|------------------------------------|---------------|
| Gestionnaire de fichiers           |               |
| Exportation                        |               |
| Captures d'écran .....             | 04D-6         |
| Gestionnaire de réglages .....     | 04C-23        |
| Guidage                            |               |
| AutoPath .....                     | 04H-8         |
| Détails de carte AutoPath .....    | 04H-15        |
| AutoTrac                           |               |
| Activation .....                   | 04H-16        |
| Désactivation .....                | 04H-24        |
| Diagramme d'état .....             | 04H-15        |
| Engagement .....                   | 04H-16        |
| Messages désenclenchés .....       | 04H-21, 06B-1 |
| Touche de retour automatique ..... | 04H-17        |
| Courbes AB                         |               |
| Obstacles .....                    | 04H-25        |
| Passage rectiligne .....           | 04H-25        |
| Courbes adaptatives                |               |
| Obstacles .....                    | 04H-20        |
| Passage rectiligne .....           | 04H-26        |
| Créer un passage .....             | 04H-16        |
| Espacement des passages .....      | 04H-13        |
| Optimisation de la direction ..... | 05A-1         |
| Pannes et remèdes .....            | 06B-1         |
| Passage défini .....               | 04H-14        |
| Permutation de passage .....       | 04H-14        |
| Réglages                           |               |
| Contour .....                      | 05A-4         |
| Décalage .....                     | 04H-11        |
| Lightbar .....                     | 04H-14        |
| Passage circulaire .....           | 05A-1         |
| Prévision 1/2 tour .....           | 04H-19        |
| Principal Marche/Arrêt .....       | 04H-25        |
| Signaux sonores guidage .....      | 04H-25        |
| Trouver passage .....              | 04H-16        |
| Vitesses maximales .....           | 04H-18        |
| Vitesses minimales .....           | 04H-18        |

|                                      |        |                                                                  |        |
|--------------------------------------|--------|------------------------------------------------------------------|--------|
| <b>I</b>                             |        |                                                                  |        |
| Intervalles d'entretien.....         | 07A-1  | Consignes de sécurité                                            |        |
| Intervalles de maintenance.....      | 07A-1  | Distance correcte pendant le fonctionnement autonome .....       | 02A-7  |
| <b>J</b>                             |        | Présence dans la machine pendant le fonctionnement autonome..... | 02A-8  |
| Jalons .....                         | 04C-16 | Sécurité de l'entretien.....                                     | 02A-2  |
| <b>L</b>                             |        | Tracteur, utilisation en sécurité .....                          | 02A-3  |
| Logiciel                             |        | Sécurité, attention aux fuites de liquides sous haute pression   |        |
| Charge verticale .....               | 04E-2  | Attention aux liquides sous haute pression ...                   | 02A-6  |
| Mise à jour .....                    | 04E-2  | Sécurité, utilisation du marchepied et des mains courantes       |        |
| Mise en place .....                  | 04E-2  | Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes.....   | 02A-2  |
| Numéros de version.....              | 04E-2  | Signaux sonores guidage.....                                     | 04H-25 |
| Retour-arrière .....                 | 04E-2  |                                                                  |        |
| <b>M</b>                             |        | <b>T</b>                                                         |        |
| Marques commerciales .....           | 2      | Tâches ISOBUS .....                                              | 04C-18 |
| Menu .....                           | 04A-2  | Terminal virtuel ISOBUS .....                                    | 04F-1  |
| Mise à jour                          |        | Touche de retour automatique .....                               | 04H-17 |
| Charge verticale .....               | 04E-2  | Touche de route et retour automatique .....                      | 04H-13 |
| Logiciel.....                        | 04E-2  | Touches programmables de raccourci .....                         | 04A-3  |
| Mise en place .....                  | 04E-2  | Tracteur, utilisation en sécurité.....                           | 02A-3  |
| Retour-arrière .....                 | 04E-2  | Trouver un passage de guidage .....                              | 04H-16 |
| Moniteur d'activité .....            | 04H-24 |                                                                  |        |
| Moniteur de machine .....            | 04B-12 | <b>V</b>                                                         |        |
| Moniteur de travail.....             | 04C-19 | Vérifications d'entretien .....                                  | 07A-1  |
| Enregistrement.....                  | 04C-20 | Vidéo .....                                                      | 04C-21 |
| <b>P</b>                             |        |                                                                  |        |
| Page d'exécution .....               | 04A-2  |                                                                  |        |
| Pannes et remèdes                    |        |                                                                  |        |
| Guidage.....                         | 06B-1  |                                                                  |        |
| Paramètres de port COM.....          | 04B-11 |                                                                  |        |
| Passage circulaire                   |        |                                                                  |        |
| Réglages .....                       | 05A-1  |                                                                  |        |
| Prévision 1/2 tour.....              | 04H-19 |                                                                  |        |
| AutoTrac .....                       | 04H-19 |                                                                  |        |
| <b>R</b>                             |        |                                                                  |        |
| Récepteur GPS .....                  | 04G-1  |                                                                  |        |
| Récepteur StarFire .....             | 04G-1  |                                                                  |        |
| Réglages                             |        |                                                                  |        |
| Guidage.....                         | 04H-25 |                                                                  |        |
| Guidage principal.....               | 04H-25 |                                                                  |        |
| Réglages de lightbar .....           | 04H-14 |                                                                  |        |
| Réglages de passage circulaire ..... | 05A-1  |                                                                  |        |
| Réglages des contours .....          | 05A-4  |                                                                  |        |
| <b>S</b>                             |        |                                                                  |        |
| Sécurité                             |        |                                                                  |        |
| Autocollant de sécurité              |        |                                                                  |        |
| Sécurité autonome .....              | 02B-1  |                                                                  |        |

