

Instructions d'utilisation

Achat : TECU v4

Traktor ECU

The logo for CCISOBUS, featuring the letters 'CC' in a stylized font followed by 'ISOBUS' in a bold, sans-serif font.

17510409-FR

Copyright

© 2011 Copyright by
Competence Center ISOBUS e.V.
Zum Gruthügel 8
D-49134 Wallenhorst

1	Introduction.....	4
1.1	À propos de ce manuel	4
1.2	Achat	4
1.3	À propos de TECU	4
1.4	Mode actif, mode passif	5
1.5	Compteur d'hectares	5
2	Sécurité	6
2.1	Identification des consignes dans la notice d'instructions.....	6
3	Mise en service	7
3.1	Monter le terminal.....	7
3.2	Connecter le terminal	7
3.3	Installer le logiciel.....	9
4	Commande	10
4.1	Démarrage du logiciel	10
4.2	Aperçu général	11
4.3	Listes des tracteurs	14
4.4	Mode passif	30
4.5	Compteur d'hectares	31
5	Dépannage	33
5.1	Erreurs sur le terminal	33
5.2	Diagnostic.....	33
5.3	Messages d'erreur.....	33
6	Structure de menu.....	34
7	Glossaire	35
8	Boutons et symboles	37
9	Index	39

1 Introduction

1.1 À propos de ce manuel

Le présent manuel de service présente l'utilisation et la configuration du logiciel tracteur ECU (TECU). Ce logiciel est préinstallé sur votre terminal ISOBUS CCI 100 / 200 et n'est exécutable que sur ce terminal. Il est impératif de bien connaître ce manuel d'utilisation afin d'éviter les commandes incorrectes et de garantir une utilisation sans dysfonctionnements.

Ce manuel de service doit être lu et compris avant la mise en service du logiciel afin de prévenir des problèmes pendant l'utilisation.

1.2 Achat

Ce manuel décrit le TECU dans la version TECU v4.

Pour obtenir le numéro de version TECU installé sur votre terminal, procéder comme suit :

1. Ouvrez le menu Info Diagnostic dans le menu principal du terminal.
2. Appuyez sur le bouton « Données version » de l'écran tactile.
→ Une vue d'ensemble apparaît et vous pourrez y lire le numéro de version.

1.3 À propos de TECU

Les tracteurs modernes disposent de nombreux composants électroniques, ce sont surtout des appareils de commandes électroniques ECUs (TECU) permettant de commander les diverses fonctions du tracteur en plus des capteurs pour la saisie des données de services. En général, les composants électroniques sont connectés l'un à l'autre par un système bus et échange des informations de tracteurs comme la vitesse ou le régime de la prise de force.

L'ECU (TECU) du tracteur est nécessaire pour fournir également à une machine ISOBUS les informations comme la vitesse, le régime de la prise de force ou la position actuelle de la suspension 3 points (3 points).

Sur un tracteur ISOBUS, TECU connecte le système bus du tracteur avec l'ISOBUS et livre ainsi les informations de tracteur mentionnées ci-dessus à la machine.

Les nouveaux tracteurs sont souvent compatible ISOBUS et équipé de TECU à la sortie d'usine. Ci-dessous, ces TECUs seront nommés TECU primaire.

En général, la plupart des tracteurs se trouvant en service ne sont pas compatible ISOBUS, ils peuvent toutefois être complétés d'un jeu de qui les rend compatibles. En général, ces jeux de câbles ne comprennent pas de TECU, c'est-à-dire qu'ils permettent de raccorder des machines ISOBUS au terminal mais pas d'accéder aux informations du tracteur.

Les TECUs décrits dans ce manuel comble ce vide. Il s'agit ici de solution de mise à niveau, elles seront nommées TECU secondaire ou TECU ci-dessous.

Le TECU secondaire permet de lire les informations du tracteur via la prise signal et de les transmettre à la machine ISOBUS.

1.4 Mode actif, mode passif

Le TECU secondaire travaille automatiquement en mode actif lorsqu'il est le seul disponible sur le tracteur. En mode actif

1. TECU reçoit les signaux de la prise de courant signal,
2. TECU calcule les valeurs pour la vitesse, la vitesse des tours de la prise de force et la position 3 points et
3. TECU envoie les valeurs de vitesse, de régime de prise de force et de position 3 points calculées à toute les machines ISOBUS.

Lorsque le tracteur dispose d'un TECU primaire qui livre les informations du tracteur via l'ISOBUS, le TECU secondaire se met automatiquement en mode passif.

Le mode passif affiche les informations disponibles sur l'ISOBUS mais ne permet pas les réglages. Dans ce cas, un raccordement à la prise de courant signal n'est pas nécessaire.

1.5 Compteur d'hectares

Le TECU offre un compteur d'hectares comme fonction complémentaire.

Le compteur d'hectares permet la saisie des performances de surface, du temps de travail et du trajet. La saisie de la performance de surface s'effectue par la mesure du trajet multipliée par la largeur de travail réglable.

2 Sécurité

2.1 Identification des consignes dans la notice d'instructions

Les consignes de sécurité contenues dans la présente notice d'instructions sont identifiées en particulier :



Avertissement - dangers généraux !

Le symbole d'avertissement identifie des consignes générales de sécurité dont la non-observation entraîne des dangers pour le corps et la vie des personnes. Observer soigneusement les consignes relatives à la sécurité du travail et prendre des précautions particulières le cas échéant.



Attention !

Le symbole Attention identifie toutes les consignes de sécurité indiquant des prescriptions, directives ou opérations de travail qui doivent impérativement être respectées. La non-observation des consignes peut entraîner des dommages ou la destruction du terminal ainsi que des dysfonctionnements.



Remarque

Le symbole Remarque souligne des conseils d'utilisation et d'autres informations particulièrement utiles.

3 Mise en service

3.1 Monter le terminal

Veillez consulter les informations concernant le montage du terminal dans le chapitre

4.1 Monter le terminal du manuel d'utilisation **Terminal ISOBUS CCI 100/200**.

3.2 Connecter le terminal

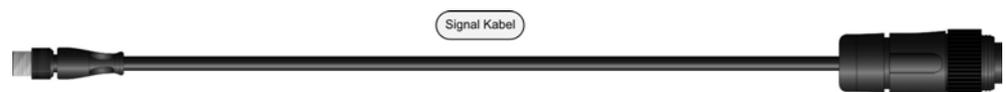
3.2.1 Raccorder l'alimentation électrique ISOBUS

Veillez consulter les informations correspondantes au chapitre **4.2.1 Raccorder l'alimentation électrique ISOBUS** du manuel d'utilisation du **Terminal ISOBUS CCI 100/200**.

3.2.2 Connecter avec la prise signal

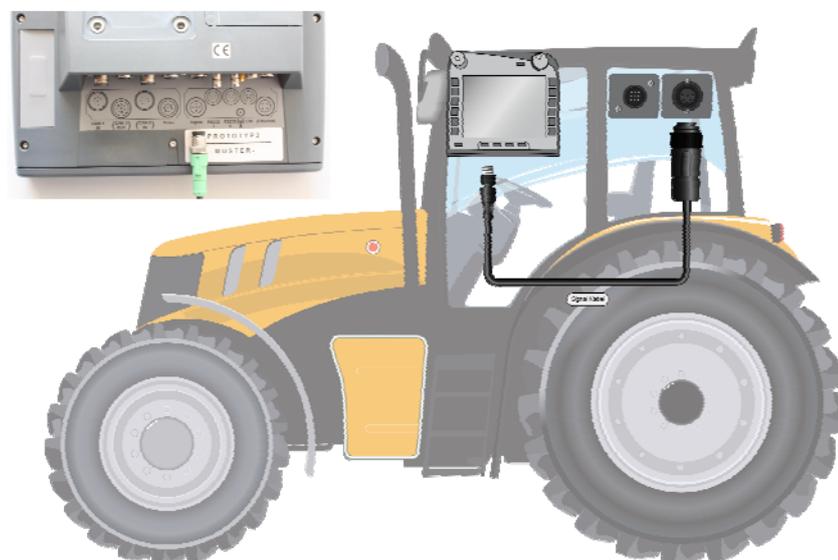
Le TECU analyse les informations de tracteur (vitesse, régime de la prise de force, etc.) délivrées au niveau de la prise signal du tracteur et transmet toutes ces informations à toutes les machines ISOBUS.

Le raccordement du terminal à la prise signal requiert un câble signal qui peut être commandé sous la référence <numéro d'article>.



Pour connecter le terminal à la prise signal du tracteur, procéder comme suit :

1. Relier l'interface « Signal » du terminal à la prise signal au moyen d'un câble signal.



Les données de capteur suivantes sont sur la prise de courant signal ISO11786 :

Capteur de roue :	Donne un nombre déterminé de signaux électrique proportionnellement au tour de roue. Cela permet de calculer la vitesse théorique du tracteur.
Capteur radar :	donne un nombre déterminé de signaux électrique proportionnellement au trajet parcouru. Cela permet de calculer la vitesse effective du tracteur.
Capteur de prise de force :	Délivre un nombre déterminé de signaux électrique proportionnellement au régime de rotation de la prise de force. Cela permet de déterminer le nombre de tours de la prise de force.
Capteur 3 points :	livre une tension de sortie proportionnelle à la position de suspension 3 points actuelle.



Remarque

Dans la version actuelle, TECU peut interpréter uniquement les signaux de l'un des deux capteurs de vitesse (cf. chapitre 4.3.3.3).

3.3 Installer le logiciel

Le TECU fait partie de l'étendue de la fourniture du terminal CCI ISOBUS, une installation n'est donc pas nécessaire.

4 Commande

4.1 Démarrage du logiciel

Le TECU s'active automatiquement avec la mise en service du terminal.

Pour passer vers l'aperçu général de TECU, procéder comme suit :

1. Dans le menu principal du terminal ouvrir le menu de démarrage et sur le bouton avec l'icône TECU ou appuyer plusieurs fois sur la touche Workingset du terminal.



Le TECU est divisé en 3 zones :

4.1.1 Aperçu général

L'aperçu général affiche la vitesse, la vitesse des tours de prise de force et la position 3 points et permet d'accéder directement à toutes les fonctions TECU.

4.1.2 Données tracteur

Saisie ou modification des données de tracteur.

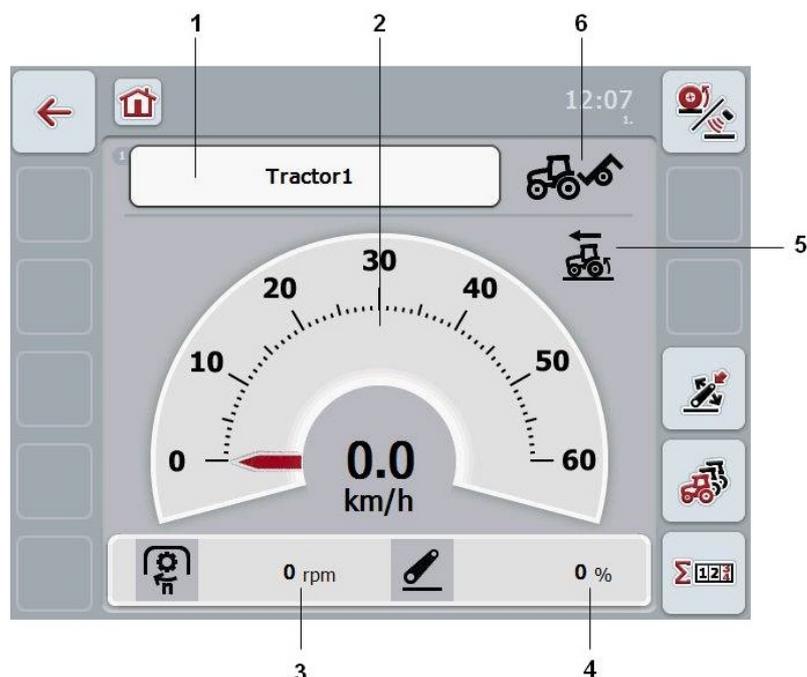
4.1.3 Compteur d'hectares

Le compteur d'hectares affiche la durée depuis le démarrage du terminal, le trajet parcouru et les surfaces couvertes par le tracteur. Comme vous pouvez vous-même remettre le compteur à zéro à chaque instant, le compteur d'hectares vous permet de mesurer le temps de travail effectif, le trajet parcouru et les surfaces traitées.

4.2 Aperçu général

Vous trouverez les données suivantes dans l'aperçu général du TECU :

1. nom du tracteur actuel
2. affichage de vitesse,
3. affichage de la vitesse des tours la prise de force,
4. affichage de la position de la suspension 3 points,
5. Affichage pour le capteur de vitesse sélectionné et
6. affichage pour la position de travail et de transport.



Remarque

Le compteur de vitesse du TECU ne remplace pas le tachymètre du tracteur. Pour les déplacements sur les routes soumises au code de la route allemand, ce compteur ne doit pas être utilisé pour contrôler la vitesse.

Vous disposez des possibilités d'utilisation suivantes :



passer vers les données tracteur :
appuyer sur le bouton « données tracteur » (F5) de l'écran tactile.
Vous trouverez des données plus détaillées sur les données tracteur au chapitre 4.3 .



passer vers le compteur d'hectares :
Appuyer sur le bouton « compteur d'hectares » (F6).de l'écran tactile.
Vous trouverez des données plus détaillées sur le compteur d'hectares au chapitre 4.4.



sélectionner tracteur



choisir capteurs de vitesse



Déterminer position de travail

4.2.1 Sélectionner le tracteur

Pour sélectionner un tracteur, procéder comme suit :

1. Appuyez sur le bouton de l'écran tactile affichant le nom du tracteur actuel. Lorsque le bouton avec le nom du tracteur est marqué en blanc, vous pouvez également appuyer sur la molette de défilement.
→ Une liste composée des tracteur sauvegardés s'ouvre.
2. Sélectionnez un tracteur sur la liste. Pour ceci, appuyez sur le bouton avec le nom du tracteur.
3. Confirmez votre sélection avec « OK » ou appuyez encore une fois sur le bouton avec le nom du tracteur.

4.2.2 Choisir capteurs de vitesse

L'affichage de vitesse interprète uniquement un des deux capteurs disponibles. Vous pouvez choisir entre les capteurs suivants :

- Capteur de roue
- Capteur radar

Pour choisir le capteur de vitesse, procéder comme suit :

1. Sur l'écran tactile, appuyer sur le bouton « choisir capteurs de vitesse » (F1).
→ L'icône à droite au-dessus de l'affichage de vitesse indique le capteur sélectionné :



Le capteur radar est sélectionné



le capteur de roue est sélectionné

2. sélectionnez la langue souhaitée.



Remarque

Adaptez la sélection au câble de signalisation utilisé.

4.2.3 Déterminer position de travail

Afin de déterminer la position 3 points actuelle comme position de travail, procéder comme suit :

1. mettez les 3 points dans la position de travail désirée.
2. Sur l'écran tactile, appuyer sur le bouton « déterminer position de travail » (F4).



Remarque

La nouvelle valeur de la position de travail s'enregistre sans message de retour d'information.



Remarque

La position de travail doit être déterminée au début de l'activité afin de permettre un fonctionnement correct du compteur d'hectares.

→ L'aperçu principal indique si la machine se trouve en position de travail ou de transport.



Machine en position de travail.



Machine en position de transport.



Remarque

Lors de l'utilisation d'un contrôle du relevage arrière, il peut arriver que l'affichage du 3 points bascule entre position de travail et position de transport. Pour éviter ceci, nous recommandons d'actionner le bouton « Définir la position de travail » (F4) quelques centimètres avant que le 3 points se trouve en position de travail.

4.3 Listes des tracteurs

Une liste des tracteurs enregistrés se trouve dans l'option de menu **Liste des tracteurs**.

Les indications pour un tracteur comprennent

- nom du tracteur actuel
- un commentaire et
- le réglage du tracteur.



Vous disposez des possibilités de traitement suivantes :



créer tracteur



ouvrir menu contextuel

4.3.1 Créer tracteur

Pour créer un tracteur, procéder comme suit :

1. Sur l'écran tactile, appuyer sur le bouton « créer tracteur » (F10).
→ La vue de détail du nouveau tracteur s'ouvre.
2. Dans la vue de détail, sélectionnez tous les onglets les uns après les autres. Pour ceci, appuyez sur le symbole de l'onglet de l'écran tactile ou passez de « à gauche » (F8) et « à droite » (F2) entre les onglets à l'aide du bouton.
3. Saisissez les nouvelles valeurs et les nouveaux réglages.
Vous trouverez au chapitre 4.3.3 les possibilités de traitement individuelles pour chaque onglet.

4.3.2 Ouvrir menu contextuel

Pour ouvrir le menu contextuel, procéder comme suit :

1. Sélectionnez un tracteur. Pour cela, appuyez sur le bouton de l'écran tactile avec le nom du tracteur ou tournez la molette de défilement jusqu'à ce que le bouton soit marquée en blanc et appuyez ensuite sur la molette de défilement ou sur le bouton « OK » (F6).
 - Le menu contextuel s'ouvre :



Les possibilités de traitement suivantes se trouvent dans le menu contextuel :

-  éditer tracteur
-  copier tracteur
-  effacer tracteur
-  créer tracteur

4.3.2.1 Éditer tracteur

Pour éditer un tracteur enregistré, procéder comme suit :

1. Pour cela, appuyez sur le bouton « éditer » de l'écran tactile ou tournez la molette de défilement jusqu'à ce que le bouton se marque en blanc et appuyez ensuite sur la molette de défilement.
→ La vue de détail du tracteur s'ouvre.
2. Dans la vue de détail, sélectionnez l'onglet dans lequel vous désirez effectuer une modification. Pour ceci, appuyez sur les symboles de l'onglet de l'écran tactile ou passez de « à gauche » (F8) et « à droite » (F2) entre les onglets à l'aide du bouton.
3. Saisissez les nouvelles valeurs et les nouveaux réglages.
Vous trouverez au chapitre 4.3.3 les possibilités de traitement individuelles pour chaque onglet.

4.3.2.2 Copier tracteur

Pour copier un tracteur, procéder comme suit :

1. Pour cela, appuyez sur le bouton « copier » de l'écran tactile ou tournez la molette de défilement jusqu'à ce que le bouton « copier » se marque en blanc et appuyez ensuite sur la molette de défilement.
→ La vue de détail du tracteur copié s'ouvre.



Remarque

La copie est marquée par «- Copy » derrière le nom du tracteur.

4.3.2.3 Supprimer tracteur

Pour supprimer un tracteur, procéder comme suit :

1. Pour cela, appuyez sur le bouton « supprimer » de l'écran tactile ou tournez la molette de défilement jusqu'à ce que le bouton se marque en blanc et appuyez ensuite sur la molette de défilement.
→ Une fenêtre d'alarme s'ouvre.
2. Appuyez sur le bouton « OK » de l'écran tactile



Remarque

Le tracteur ne peut pas être effacé.

4.3.2.4 Créer tracteur

Pour créer un nouveau tracteur, procéder comme suit :

1. Pour cela, appuyez sur le bouton « ajouter » de l'écran tactile ou tournez la molette de défilement jusqu'à ce que le bouton « ajouter » se marque en blanc et appuyez ensuite sur la molette de défilement.
→ La vue de détail du nouveau tracteur s'ouvre.
2. Dans la vue de détail, sélectionnez tous les onglets les uns après les autres. Pour ceci, appuyez sur le symbole de l'onglet de l'écran tactile ou passez de « à gauche » (F8) et « à droite » (F2) entre les onglets à l'aide du bouton.
3. Saisissez les nouvelles valeurs et les nouveaux réglages.
Vous trouverez au chapitre 4.3.3 les possibilités de traitement individuelles pour chaque onglet.



Remarque

Un tracteur sans nom avec quelques préréglages se trouve déjà dans la liste de l'état de livraison. Veuillez modifier ces réglages.

4.3.3 Vue de détail

La vue de détail d'un tracteur est divisée en 6 onglets : Aperçu, Commentaire, Réglages du tracteur, Vitesse, Prise de force et Suspension 3 points.



Remarque

L'onglet vitesse ne s'affiche que si la prise de courant signal des capteurs roue ou capteur radar est sélectionnée comme source de signaux dans les réglages du tracteur.



Remarque

L'onglet « Prise de force » n'est affiché que si la prise signal a été sélectionnée dans les réglages du tracteur comme source de signal pour le régime de la prise de force.



Remarque

L'onglet suspension 3 points ne s'affiche que si la prise de courant signal des 3 points est sélectionnée comme source de signaux dans les réglages du tracteur.



Les informations suivantes sont organisées dans les onglets :

- Vue d'ensemble :** affiche les réglages de la vitesse, les réglage de prise de force et les 3 points.
- Commentaire :** affiche un commentaire de 160 signes au maximum.
- Réglages du tracteur :** Affiche le nom du tracteur et les réglages du capteur roue, du capteur radar, du capteur de régime de prise de force et du capteur 3 points.
- Vitesse :** Indique le nombre d'impulsions par section de 100 mètres émises par le capteur.
- Prise de force :** affiche la quantité d'impulsion émises par le capteur à chaque rotation de la prise de force.

Suspension 3 points : Affiche les valeurs de tension pour les positions minimum et maximum.

4.3.3.1 Aperçue

Cet onglet affiche les réglages de vitesse, de prise de force et de suspension 3 points.



4.3.3.2 Commentaire

Cet onglet affiche un champ de commentaire où l'on peut saisir des remarques ou des explications concernant le tracteur.



Remarque

Un commentaire comprend 160 caractères au maximum. Si la limite du champ de texte est dépassée, le champ de texte devient rouge et la saisie ne peut pas être enregistrée.



Vous disposez des possibilités de traitement suivantes :



Créer un commentaire

Éditer un commentaire



Supprimer un commentaire

4.3.3.2.1 Créer un commentaire

Pour créer un commentaire, procéder comme suit :

1. Appuyez sur le bouton vide sur l'écran tactile ou sur la molette de défilement ou sur le bouton « OK » (F6).
2. Saisir le commentaire depuis le clavier de l'écran tactile.
3. Confirmer la saisie avec « OK ».

4.3.3.2 Éditer commentaire

Pour supprimer un commentaire, procéder comme suit :

1. Appuyez sur le bouton de l'écran tactile avec le commentaire ou sur la molette de défilement ou sur le bouton « OK » (F6).
2. Modifiez le commentaire depuis le clavier de l'écran tactile.
3. Confirmer la saisie avec « OK ».

4.3.3.3 Supprimer commentaire

Pour supprimer un commentaire, procéder comme suit :

1. appuyer sur le bouton « supprimer » (F12) de l'écran tactile.

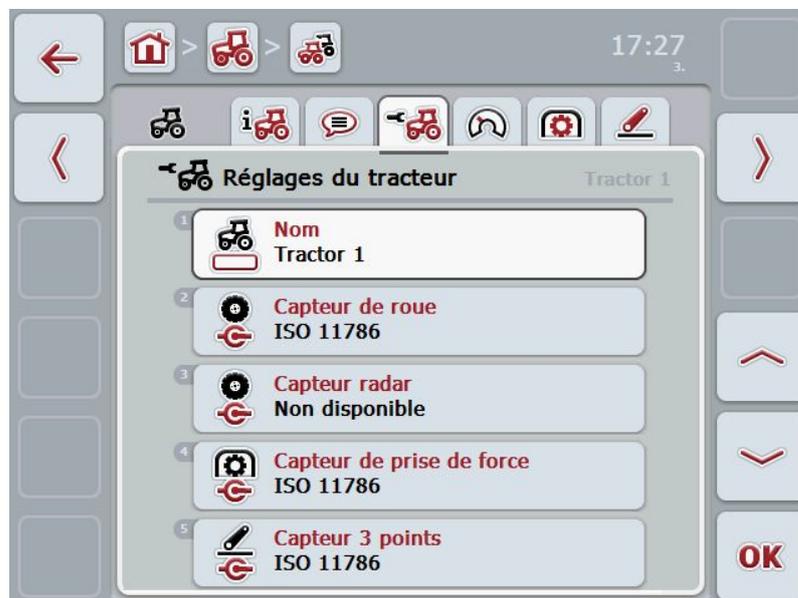


Remarque

Le commentaire s'efface immédiatement sans afficher d'alarme.

4.3.3.3 Réglages du tracteur

Cet onglet affiche le nom du tracteur et les réglages du capteur de roue, du capteur radar, du capteur de régime de la prise de force et du capteur 3 points.



Vous disposez des possibilités de traitement suivantes :



éditer nom

sélectionner source de signaux

sélectionnez entre :

- non disponible
- Prise signal
- CAN 1 et
- GPS (uniquement avec le capteur radar).



Remarque

Vous pouvez sélectionner soit le capteur radar soit le capteur roue comme source de signaux. Les autres capteurs afficheront automatiquement **Non disponible**. La sélection élimine automatiquement les autres possibilités.

4.3.3.3.1 Éditer nom

Pour éditer un nom du tracteur, procéder comme suit :

1. Sélectionnez le nom du tracteur. Pour cela, appuyer, sur le bouton de l'écran tactile avec le nom du tracteur ou tournez la molette de défilement ou appuyez sur le bouton « vers le haut » (F4) ou « vers le bas » (F5) jusqu'à ce que le nom soit marqué en blanc.
Lorsque le nom est sélectionné, appuyez sur le molette de défilement ou sur le bouton « OK » (F6) de l'écran tactile.
2. Saisir le nouveau nom depuis le clavier de l'écran tactile.
3. Confirmer la saisie avec « OK ».

4.3.3.2 Sélectionner source de signaux

Procéder comme suit afin de sélectionner les source de signaux pour le capteur roue, le capteur radar, le capteur de régime de prise de force et du capteur 3 points :

1. sélectionnez le capteur devant être réglé pour la source de signaux. Pour cela, appuyer, sur le bouton de l'écran tactile avec le capteur ou tournez la molette de défilement ou appuyez sur le bouton « vers le haut » (F4) ou « vers le bas » (F5) jusqu'à ce que le capteur soit marqué en blanc. Lorsque le capteur est sélectionné, appuyez sur le molette de défilement ou sur le bouton « OK » (F6) de l'écran tactile.
→ La liste de sélection suivante s'ouvre :



2. sélectionnez la source de signaux désirée depuis la liste de sélection. Pour cela, appuyez sur l'écran tactile sur le bouton avec la source de signaux ou tournez la molette de défilement jusqu'à ce que la source de signaux soit marquée en blanc. Ensuite, la source de signaux apparaît dans la fenêtre de sélection.
3. Confirmez votre sélection avec « OK » ou appuyez encore une fois sur le bouton avec la source de signaux.



Remarque

Lorsque vous sélectionnez la prise de courant signal comme source de signaux pour le capteur radar ou le capteur roue, vous devez calibrer la vitesse ou saisir vous-même les impulsions par 100 mètres.

Vous trouverez des informations plus détaillées sur la vitesse au chapitre 4.3.3.4.



Remarque

Si vous sélectionnez la prise signal comme source de signal pour le capteur 3 points, vous devez calibrer celui-ci.

Vous trouverez des informations plus détaillées sur le calibrage du système 3 points au chapitre 4.3.3.6.



Remarque

Si vous avez sélectionné la prise de courant signal comme source de signaux pour le régime de la prise de force, vous devez saisir le nombre d'impulsions par

rotation.

4.3.3.4 Vitesse

Cet onglet affiche la quantité d'impulsions sur un trajet de 100 mètres transmise par le capteurs de vitesse.

Le pré-réglages de la nouvelle installation d'un tracteur affiche une valeur de 200.

Si la valeur de la quantité d'impulsions par 100 mètres est connue (par ex. depuis la feuille de données du capteur), elle peut être saisie directement.

La valeur devrait toutefois être déterminée par calibrage afin de permettre une indication aussi précise que possible.



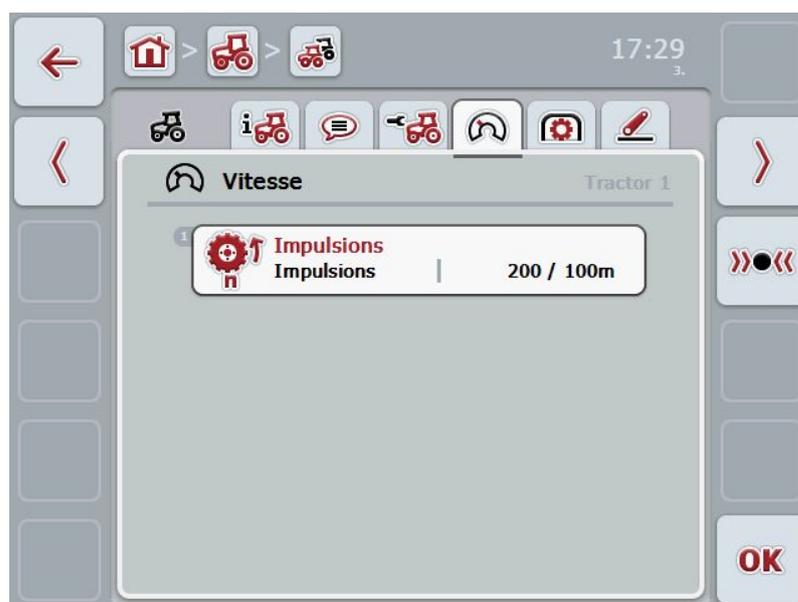
Remarque

Plus la valeur est exacte, plus l'affichage de la vitesse est précis.



Remarque

La validité de la plage de valeur du nombre d'impulsions se situe entre 200 (min) et 30 000 (max).



Vous disposez des possibilités de traitement suivantes :



Saisir les valeurs



Calibrage

4.3.3.4.1 Saisir les valeurs

Procéder comme suit afin de saisir les valeurs pour les impulsions par 100 mètres :

1. Appuyez sur le bouton « Impulsions » de l'écran tactile ou sur la molette de défilement ou sur le bouton « OK » (F6).
2. Saisissez la nouvelle valeur depuis le champ de chiffre ou le curseur de l'écran tactile.
3. Confirmer la saisie avec « OK ».

4.3.3.4.2 Calibrage

Pour calibrer la vitesse, procéder comme suit :

1. Jalonnez un trajet de 100 mètres.
2. Appuyer sur le bouton « Calibrage » (F3) de l'écran tactile.
→ Le menu de calibrage s'ouvre.
3. Allez au point de départ et appuyez sur le bouton de l'écran tactile « drapeau de départ »(F3).
4. Roulez 100 mètres et appuyez sur le bouton de l'écran tactile « drapeau d'arrivée » (F9).
5. Confirmer la valeur avec « OK ».

4.3.3.5 Prise de force

Cet onglet affiche la quantité d'impulsions transmise au capteur par tour de prise de force.

**Remarque**

Veillez consulter les données techniques de votre tracteur pour les valeurs à saisir.

**Remarque**

La validité de la plage de valeur de la quantité d'impulsions se situe entre 1 (min) et 40 (max).

Une valeur revenant souvent dans la pratique est 6 impulsions par tour.



Vous disposez des possibilités de traitement suivantes :



Saisir les valeurs

4.3.3.5.1 Saisir les valeurs

Pour saisir la valeur du réglage de prise de force, procéder comme suit :

1. Appuyez sur le bouton « réglage de prise de force » de l'écran tactile ou sur la molette de défilement ou sur le bouton « OK » (F6).
2. Saisissez la nouvelle valeur depuis le champ de chiffre ou le curseur de l'écran tactile.
3. Confirmer la saisie avec « OK ».

4.3.3.6 Suspension 3 points

Cet onglet affiche les valeurs de tension de la position maximale et de la position minimale du 3 points.



Vous disposez des possibilités de traitement suivantes :



Calibrage

4.3.3.6.1 Calibrage

Pour calibrer la valeurs de tension du 3 points, procédez comme suit :

1. Appuyer sur le bouton « calibrage » (F3) de l'écran tactile.
→ Le menu de calibrage s'ouvre.
2. Levez les 3 points à la position maximale et appuyez sur le bouton de l'écran tactile « MAX »(F3).
3. Baissez les 3 points à la position minimale et appuyez sur le bouton de l'écran tactile « MIN »(F4).
4. Confirmer la valeur avec « OK »



Remarque

Un contrôle de plausibilité s'effectue. Si la valeur minimale dépasse la valeur maximale, vous recevez un message d'erreur.

4.4 Mode passif

Lorsqu'un TECU primaire est disponible dans le tracteur, le TECU du terminal se met automatiquement en mode passif. Le mode passif se reconnaît par le cadre bleu qui le marque dans l'aperçu général.

La connexion avec la prise de courant signal n'est pas indispensable en mode passif, car tous les signaux sont lus et affichés via ISOBUS.

**Remarque**

En mode passif, seuls l'aperçu principal et le compteur d'hectares sont importants puisque vos réglages n'ont aucun effet.

4.5 Compteur d'hectares

Sous le point de menu **compteur d'hectares** se trouve des informations concernant

- Largeur de travail de la machine active,
- Temps de travail
- trajet parcouru et
- surfaces traitées.

Une valeur totale et une valeur dans la position de travail sont fournies la durée, le trajet et la surface.

Total : affiche la durée, les trajets parcourus et les surfaces traitées depuis la dernière réinitialisation des compteurs individuels.

En position de travail : Affiche la durée, le trajets parcouru et la surface traitée depuis la dernière réinitialisation en position de travail de la machine.



Vous disposez des possibilités de traitement suivantes :



Réinitialiser durée :
sur l'écran tactile, appuyer sur le bouton « réinitialiser durée » (F4).



réinitialiser trajet :
sur l'écran tactile, appuyer sur le bouton « réinitialiser trajet » (F5).



réinitialiser surfaces :
sur l'écran tactile, appuyer sur le bouton « réinitialiser surfaces » (F6) :



saisir largeur de travail

4.5.1 Saisir largeur de travail

Pour traiter saisir la largeur de travail de la machine active, procéder comme suit :

1. Appuyez sur le bouton « largeur de travail » de l'écran tactile ou sur la molette de défilement.
2. Saisissez la nouvelle valeur depuis le champ de chiffre ou le curseur de l'écran tactile.
3. Confirmer la saisie avec « OK ».



Remarque

La validité de la plage de valeur de la largeur de travail se situe entre 0,0 mètre (min) et 20,0 mètres (max).



Remarque

La valeur saisie de la largeur de travail doit être aussi précise que possible afin de permettre un calcul exacte des surfaces traitées.

5 Dépannage

5.1 Erreurs sur le terminal

La vue d'ensemble suivante indique les erreurs possibles sur le terminal et le dépannage correspondant :

Erreur	Cause possible	Dépannage
Le terminal ne peut pas être mis en marche	Le terminal n'est pas raccordé correctement	Contrôler les connexions ISOBUS
Le logiciel de la machine connectée n'est pas affiché	<ul style="list-style-type: none"> Résistance terminale de terminaison du bus manque Le logiciel est chargé, mais n'est pas affiché Défaut de liaison pendant le téléchargement du logiciel 	<ul style="list-style-type: none"> Contrôler la résistance Contrôler si le logiciel peut être lancé manuellement à partir du menu de démarrage du terminal Contrôler la liaison physique électrique Contacteur le service après-vente du fabricant de la machine

5.2 Diagnostic

5.2.1 Vérifier fonction

5.2.2 Tester fonction

5.3 Messages d'erreur



Remarque

Les messages d'erreur affichés sur le terminal dépendent de la machine connectée.

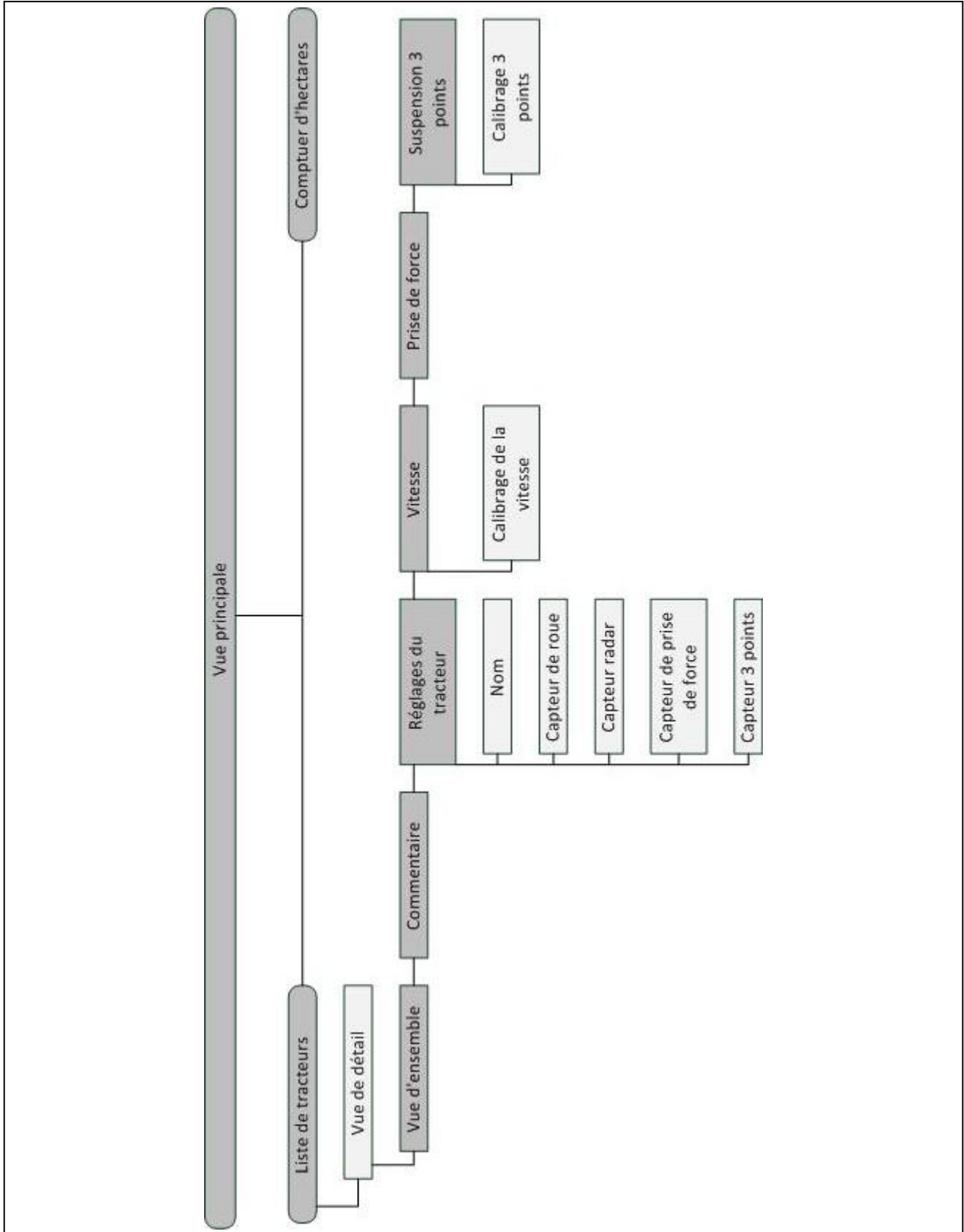
Une description détaillée des messages d'erreur potentiels et du dépannage se trouvent dans la notice d'instructions de la machine.



Remarque

Si la machine ne répond pas aux commandes, vérifier si « l'interrupteur Stop » est enfoncé. La machine ne peut être commandée qu'après le relâchement de l'interrupteur.

6 Structure de menu



7 Glossaire

3 points	Suspension 3 points, mécanisme de levage arrière
Capteur 3 points	Sert à la saisie de la position actuelle du <i>3 points</i> . Délivre une tension de sortie au niveau de la <i>prise signal</i> qui est proportionnelle à la position actuelle de la suspension 3 points.
Masque de commande	L'ensemble des valeurs et éléments de commande représentés à l'écran fournissent le masque de commande. L'écran tactile permet de sélectionner directement les éléments représentés.
Système de bus	Système électronique servant la communication entre des appareils de commande.
CCI	Competence Center ISOBUS e.V.
ECU	Electronic Control Unit Appareils de commande, ordinateur de travail
Contrôle du relevage arrière	Elektronische Hubwerksregelung
Capteur de vitesse	Capteur (de roue ou radar) pour la saisie de la vitesse du tracteur.
GPS	Global Positioning System. GPS est un système de positionnement géographique par satellite.
ISOBUS	ISO11783 Standard international de transmission de données entre les machines agricoles et les appareils.
Menu contextuel	Environnement graphique d'utilisateur Permet l'édition, la copie, l'effacement ou l'ajout de données.
Machine	Appareil traîné ou monté. Une machine avec laquelle une commande peut être exécutée.
Mode passif	Lorsqu'un TECU primaire est disponible dans le tracteur, le TECU du terminal se met automatiquement en mode passif.
TECU primaire	TECUs qui sont montés en usine sur les tracteurs
Capteur radar	donne un nombre déterminé de signaux électrique proportionnellement au trajet parcouru. Cela permet de calculer la vitesse effective du tracteur. Il convient de noter que les capteurs radar, selon l'état du sol comme herbes hautes ou flaques, peuvent délivrer des valeurs de vitesse imprécises.
Capteur de roue	Donne un nombre déterminé de signaux électrique proportionnellement au tour de roue. Cela permet de calculer la vitesse théorique du tracteur. Les capteurs de roue peuvent délivrer des valeurs de vitesse imprécises en raison d'un éventuel patinage.
TECU secondaire	Le TECU secondaire permet de lire les informations du tracteur via la prise signal et de les transmettre à la machine ISOBUS.
Câble de liaison signaux	Câble de raccordement du terminal CCI 100/200 à la prise signal du tracteur.
Source signal	Source d'où sont lues par le terminal les valeurs de capteur, comme la vitesse.
Prise signal	Raccordement de capteur sur le tracteur selon ISO 11786

TECU	Traktor ECU Sur un tracteur ISOBUS, TECU connecte le système bus du tracteur avec l'ISOBUS et livre ainsi à la machine les informations du tracteur comme vitesse de déplacement ou régime de la prise de force.
Terminal	Terminal CCI 100 ou CCI 200 ISOBUS
Ecran tactile	Écran tactile permettant de commander le terminal.
Capteur de prise de force	Sert à la saisie du régime de rotation de la prise de force. Délivre un nombre déterminé de signaux électrique proportionnellement au régime de rotation de la prise de force.

8 Boutons et symboles



TECU



Compteur d'hectares



Passer du capteur roue au capteur radar.



position 3 points



Machine en position de transport



Le capteur de roue est sélectionné.



Commentaire



Vitesse



Suspension 3 points



Capteur de prise de force



Impulsions (vitesse)



Drapeau de départ



Calibrage



Déterminer position minimale 3 points



Distance



Liste des tracteurs



Déterminer position de travail



Vitesse des tours de prise de force



Machine en position de travail



Le capteur radar est sélectionné



Vue d'ensemble



Réglages du tracteur



Prise de force



Capteur de roue
Capteur radar



Capteur 3 points



Réglage de prise de force



Drapeau d'arrivée



Déterminer position maximale 3 points



Temps



Surface



Largeur de travail



Réinitialiser durée



Réinitialiser trajet



Réinitialiser surfaces



Traiter



Copier



Effacer



Ajouter



Tourner vers la droite



Tourner vers la gauche



Monter



Descendre



Confirmer sélection ou saisie



Sélectionner depuis une liste

9 Index

A	
Achat.....	4
Aperçu général	
éléments.....	11
C	
Capteur	
choisir capteurs de vitesse.....	12
Commande	10
Démarrage du programme.....	10
Compteur d'hectares	31
Connecter le terminal	
Connecter avec la prise signal.....	7
Consignes de sécurité	
identification	6
Copier tracteur	16
D	
Dépannage	33
Déterminer position de travail.....	12
Diagnostic	
dépannage	33
G	
Glossaire.....	35, 37
I	
Introduction	4
Mode actif/passif	5
Introduction compteur d'hectares	5
Introduction TECU	4
L	
Largeur de travail.....	32
Tracteur	14
M	
Menu contextuel	
ouvrir	15
Messages d'erreur	33
Mise en service.....	7
Connecter le terminal	7
Installer le logiciel.....	9
Monter le terminal.....	7
Mode passif.....	30
P	
Prise de courant signal	
capteur	8
R	
Raccorder le terminal	
Raccorder l'alimentation électrique ISOBUS ...	7
Réglage de prise de force.....	28
Réglages du tracteur.....	23
Aperçu	20
Créer un commentaire	21
Éditer un commentaire	22
Éditer un nom	23
Sélectionner source de signaux.....	24
Supprimer commentaire.....	22
S	
Sécurité	6
Tracteur.....	12
Structure de menu	34
Suspension 3 points.....	29
Suspension 3 points	
calibrage.....	29
T	
Tracteur	
ajouter	16
créer	14
éditer	16
supprimer	16
V	
Vitesse	26
Vitesse	
calibrage.....	27
Vue de détail.....	18