

# SAS AGRIFOLOT - COMNAV TECHNOLOGY



## AG501 Pro

Guide rapide du système Autosteer



ComNav Technology Ltd.

Adresse : Building 2, No.618 Chengliu Middle Rd. 201801  
Shanghai, Chine

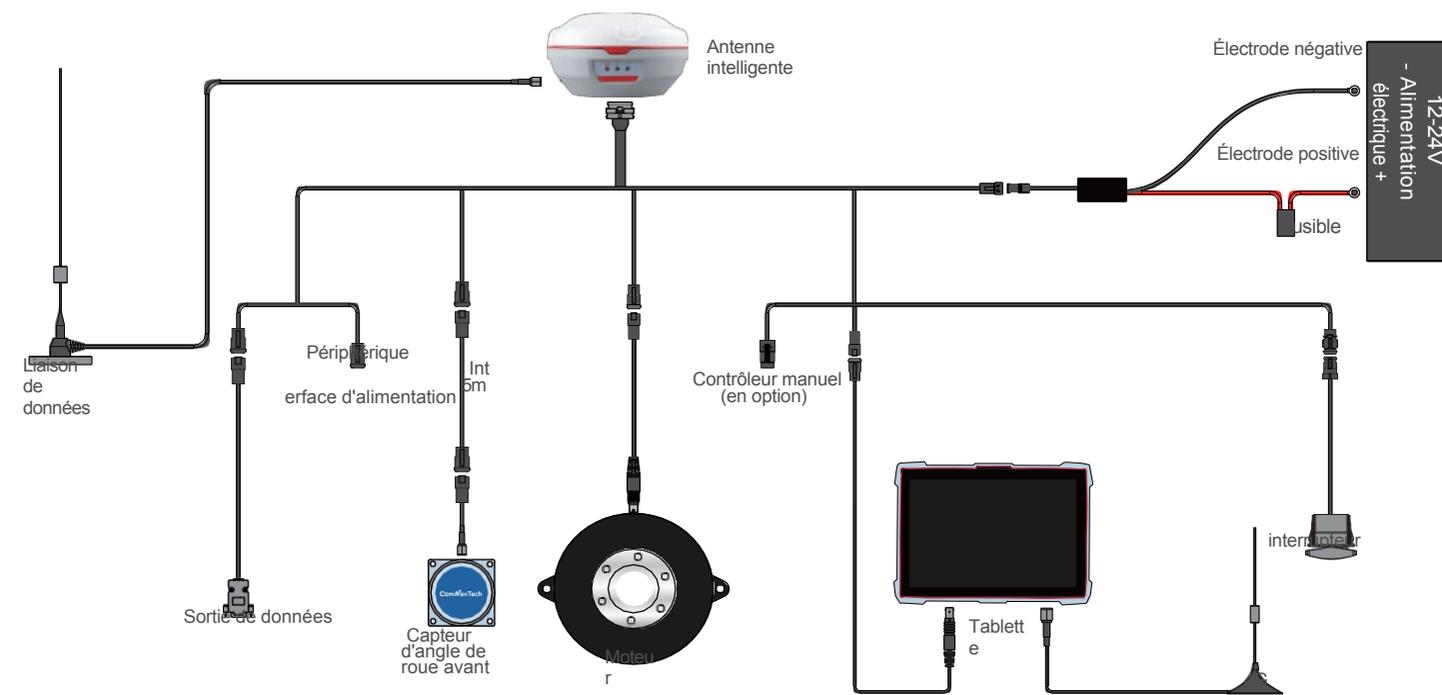
Tél : +86 21 64056796

Courriel : [ag.support@comnavtech.com](mailto:ag.support@comnavtech.com)

## Remarque :

1. Ne pas installer ou retirer l'antenne ventouse ou brancher/débrancher les câbles série lorsque l'appareil est sous tension.
2. Veillez à ce que les exigences en matière d'alimentation du dispositif soient respectées, en utilisant une source d'alimentation 12-24V DC avec un courant nominal d'au moins 15A.
3. Ne continuez pas à utiliser des câbles de connexion endommagés. Remplacez-les rapidement pour éviter d'endommager inutilement l'équipement ou de nuire à ses performances.
4. Les dommages causés par des cas de force majeure (foudre, haute tension, collisions) ne sont pas couverts par la politique de réparation gratuite de l'entreprise.
5. Ne pas démonter le boîtier du produit, sous peine d'annulation de la garantie.
6. Le système n'étant pas doté d'une fonction d'évitement des obstacles, une personne doit être présente lors du fonctionnement automatique. Si le véhicule s'approche de personnes, d'animaux, d'arbres, de fossés, de bâtiments, etc. Les problèmes résultant d'une intervention manuelle pendant le fonctionnement automatique (comme le fait que l'opérateur quitte la cabine ou que des problèmes de tracteur surviennent pendant la conduite automatique normale) ne relèvent pas de la responsabilité de ComNav Technology Ltd.
7. AG501 Le système autosteer Pro ne peut pas contrôler la vitesse du véhicule. L'opérateur doit ajuster manuellement la vitesse du véhicule pour assurer un fonctionnement sûr et éviter un renversement ou une perte de contrôle.
8. Pendant les tests, l'étalonnage et le réglage, lorsque le système d'autoguidage AG501 Pro est activé, il prend le contrôle du système de direction du véhicule, ce qui peut entraîner des mouvements imprévisibles de l'arbre de direction ou des roues. Avant de démarrer le véhicule ou d'activer le système de navigation, assurez-vous que toutes les personnes et tous les obstacles sont en position de sécurité afin d'éviter toute blessure ou tout dommage matériel.
9. Le système d'autoguidage AG501 Pro n'est pas autorisé à être installé sur des véhicules circulant sur des routes publiques ou dans des lieux publics. Assurez-vous que le système est hors tension avant de conduire sur des autoroutes ou dans des lieux publics.
10. Avant et après l'utilisation, vérifiez que le récepteur GNSS A100 Pro n'a pas bougé et que le capteur d'angle de roue avant n'est pas desserré.
11. Pendant l'utilisation, éloignez l'équipement des champs électriques puissants, des champs magnétiques, des lignes à haute tension et des tours de radiodiffusion pour éviter les interférences.

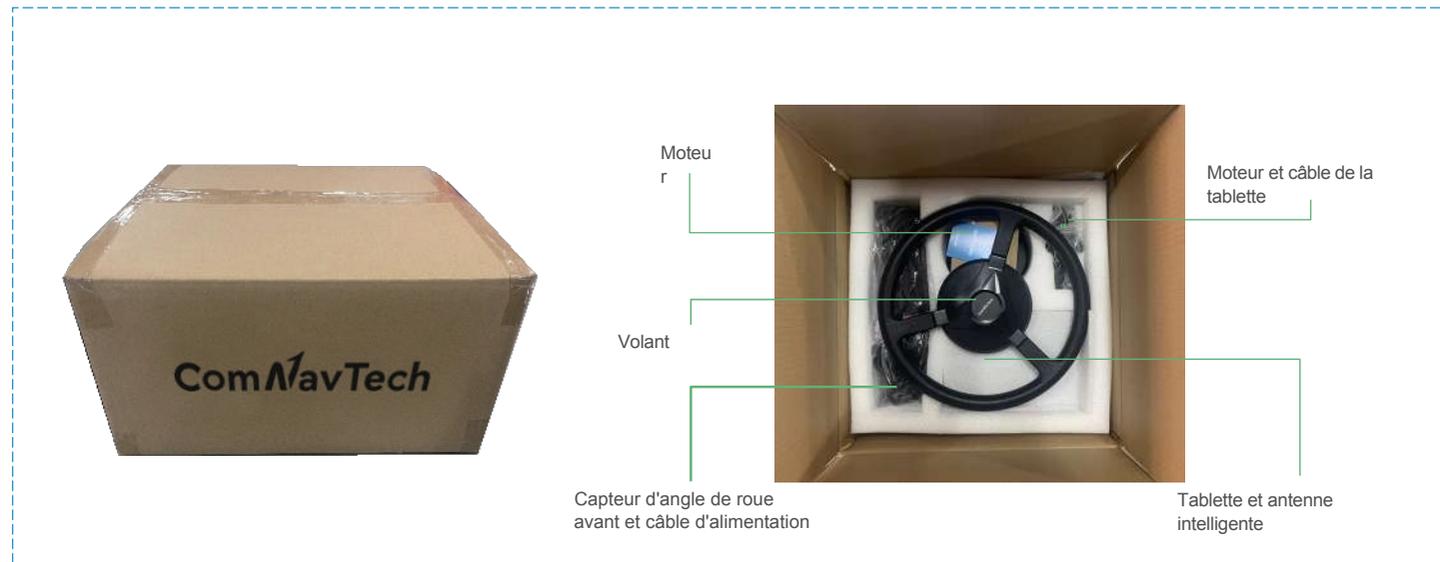
## Schéma de câblage



Remarque : l'interface A est un port Lemo autobloquant à 7 broches. Veuillez aligner la position d'installation (point rouge sur point rouge) lors de l'insertion. Lors de l'extraction, vous devez appuyer sur le métal blanc près de l'extrémité intérieure de l'interface, et ne pas faire tourner le connecteur.

# I . Installation

## A-Inspection du déballage



## B-Installation avec le support de la tablette

B1 Installer le support de la tablette



B2 Tablette installée dans la cabine



Emplacement d'installation suggéré : Sur l'accoudoir de la porte droite du tracteur

## C-Installation du volant et du moteur

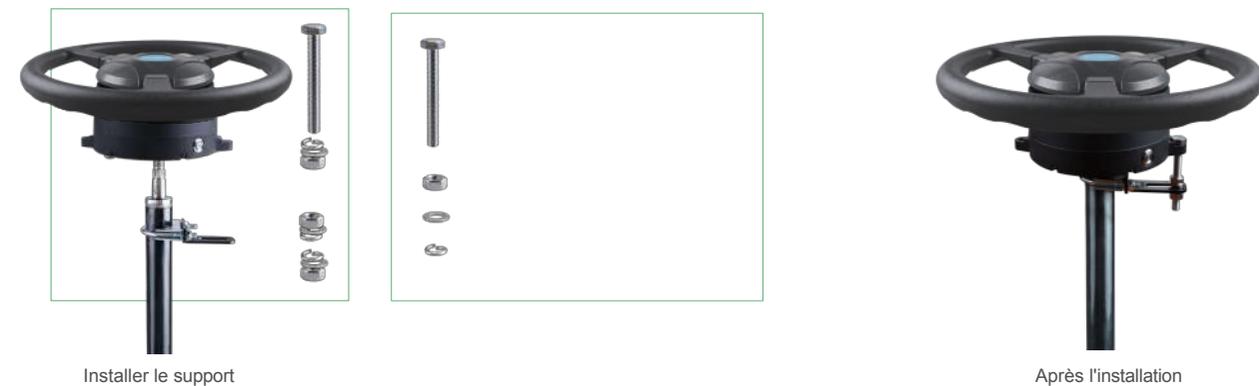
### C1 Installer le volant sur le moteur



### C2 Installer le support en U (La méthode d'installation suivante est la plus typique)



### C3 Installer le support du moteur



## D-Installation de l'antenne Smart

### D1 Installation de l'antenne



Décoller le papier de protection de la colle 3M au dos de la plaque de montage de l'antenne et la coller sur l'axe central de la partie supérieure du véhicule.  
de l'antenne et collez-la sur l'axe central du toit du véhicule. Veillez à ce que le collage soit ferme et à ce que l'endroit où il est collé soit moins secoué.

### D2 Installation sur le toit du véhicule



## E-Installation du capteur d'angle de roue avant

### E1 Installer le capteur d'angle de roue avant sur la sous-plaque



Utiliser des vis ou de la colle 3M pour fixer le capteur d'angle de roue avant sur la sous-plaque.

### E2 Installer sur la roue avant

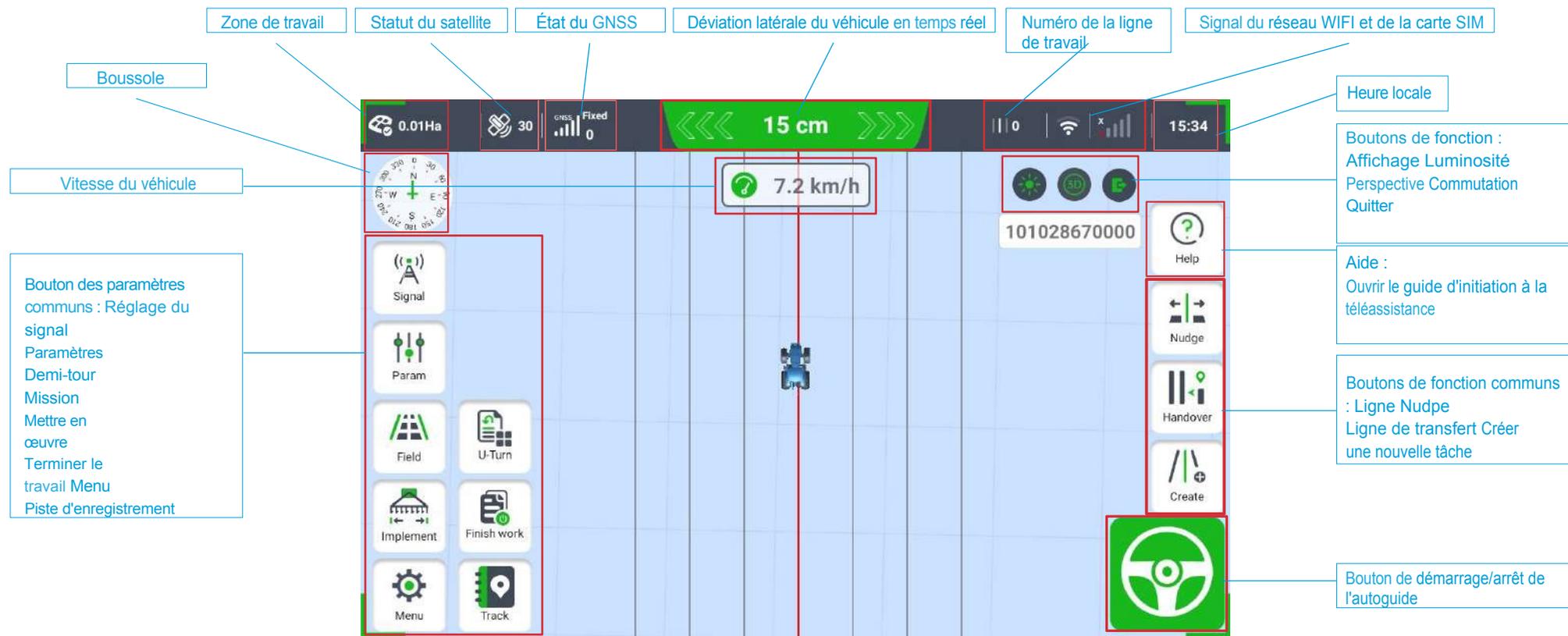


Le capteur d'angle de roue avant peut être installé sur les roues gauche ou droite et doit être installé à un endroit qui peut tourner à gauche et à droite en même temps que le pneu.



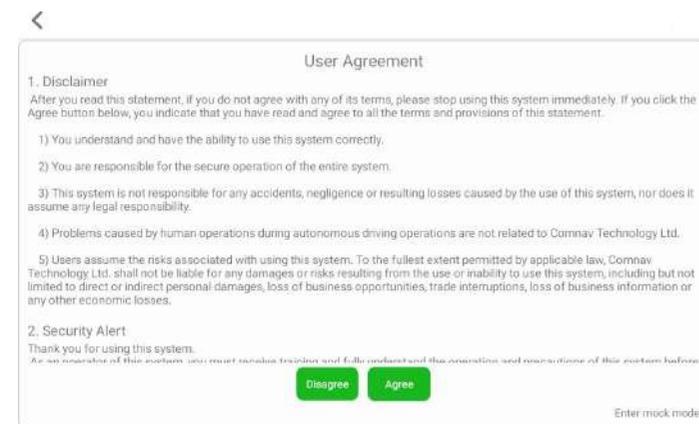
# AG501 Pro

## Système d'autoguidage



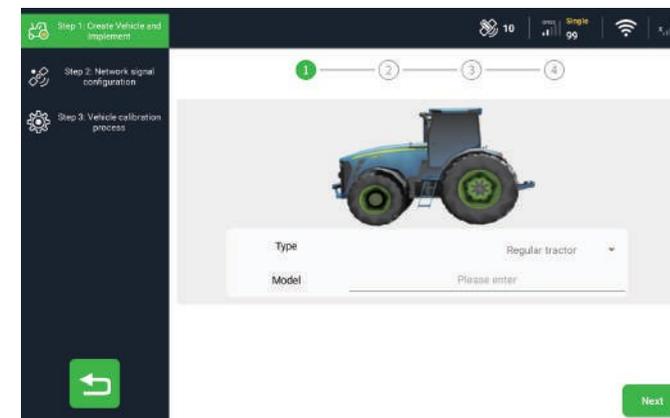
# III. Processus de fonctionnement

## 1. Ouvrir le logiciel



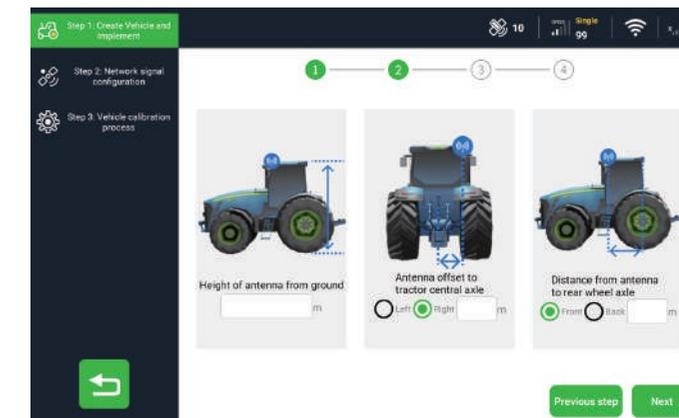
Lorsque vous démarrez AG501 Pro pour la première fois, le contrat d'utilisation s'affiche comme indiqué sur la figure. Veuillez lire attentivement le contenu et passer à l'interface suivante après avoir cliqué sur le bouton Accepter.

## 2. Créer un véhicule et le mettre en œuvre



Saisir les informations relatives au véhicule

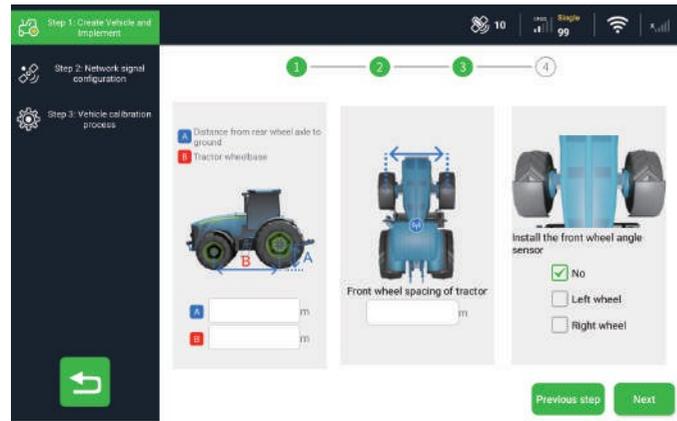
Après avoir cliqué sur le bouton Apree, le système passe automatiquement à la première étape du processus de l'assistant.



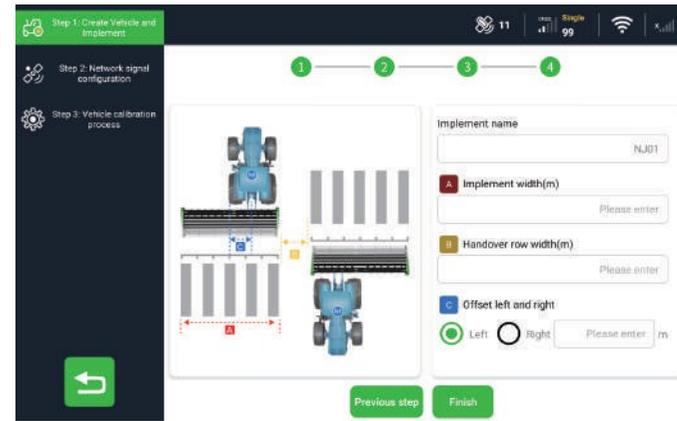
Saisir les informations relatives à l'antenne intelligente

Saisissez les informations relatives à l'installation de l'antenne intelligente.

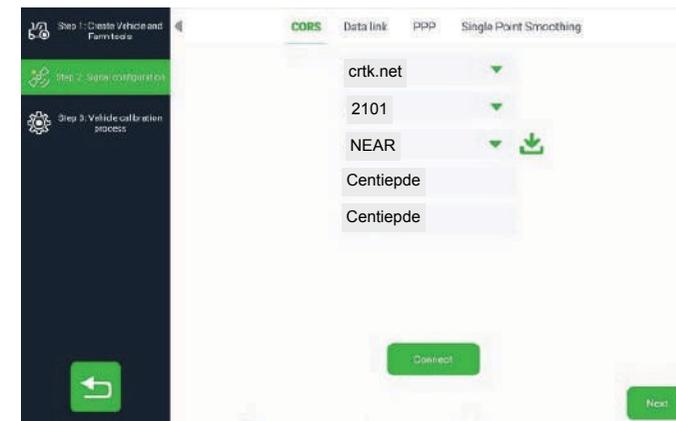
### 3. Configuration du signal



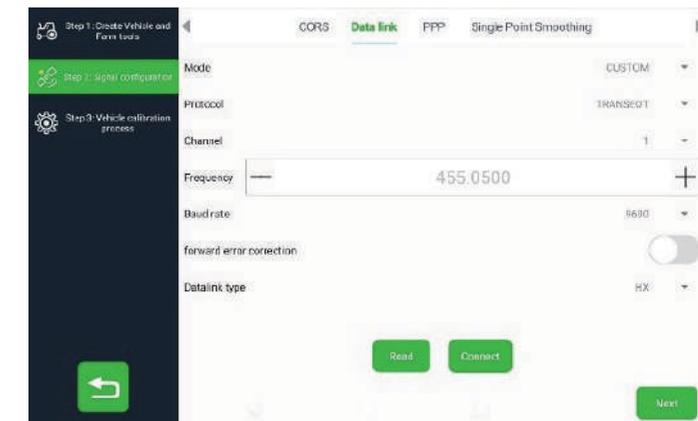
Saisir les informations sur le véhicule



Saisir les informations relatives à l'outil



Connecter le CORS - RTK

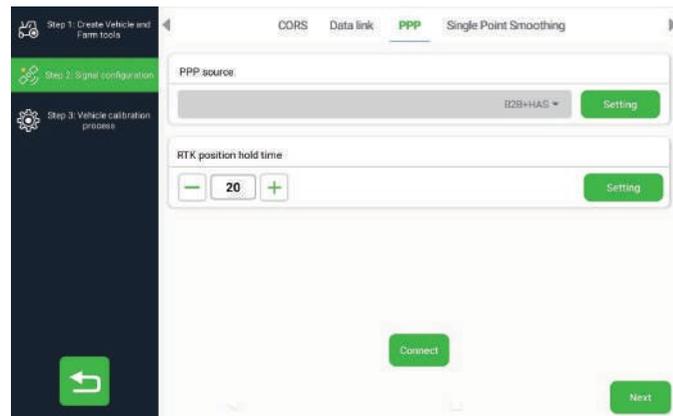


Connecter la liaison de données

Après avoir mesuré le véhicule conformément à l'image, entrez la valeur correspondante. Veuillez saisir la largeur de travail réelle de l'outil correspondante et choisir d'installer ou non un capteur d'angle de roue avant.

Après avoir créé le véhicule et l'outil, le système passe automatiquement à la deuxième étape de la configuration du signal.

Les utilisateurs peuvent choisir d'utiliser CORS, Datalink ou PPP pour obtenir des données différentielles en fonction des conditions sur site.

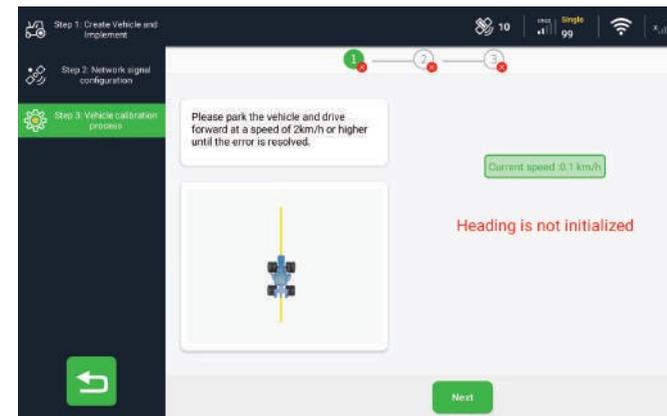


Connecter le PPP - RTX

Remarque :

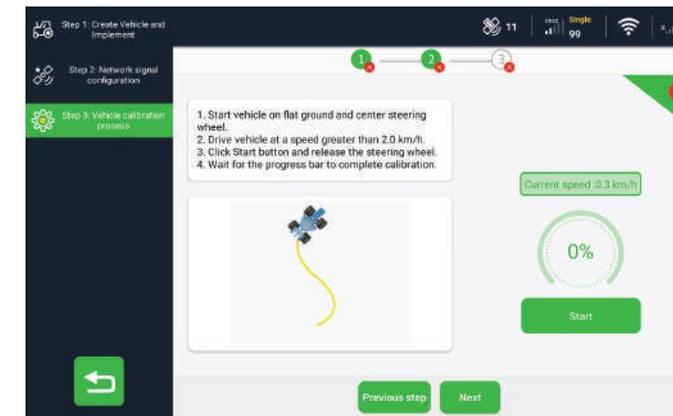
1. CORS (RTK réseau) : Assurez-vous que le signal Internet est stable et bon, et connectez-vous au compte Ntrip local obtenu auprès du revendeur.
2. Liaison de données : Assurez-vous que la configuration de la station de base et du logiciel est cohérente et que les deux antennes sont connectées.
3. PPP : Les services PPP ne nécessitent pas l'utilisation de signaux 4G et de signaux de liaison de données. Prend actuellement en charge les services de haute précision Beidou B2B et Galileo HAS. Après 15 à 20 minutes de convergence des signaux satellites, la précision peut atteindre 10 à 15 cm.

## 4. Processus d'étalonnage du véhicule



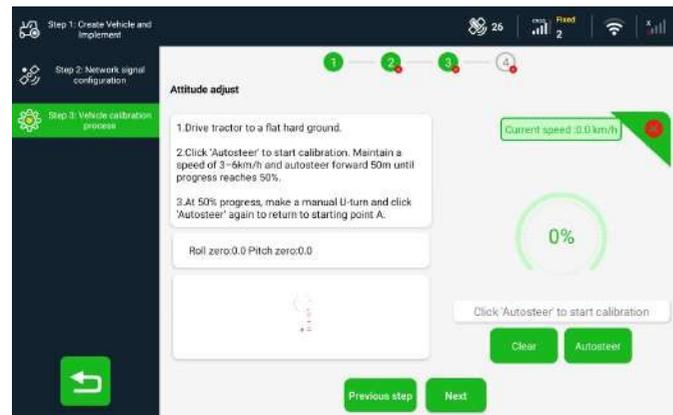
Initialisation du cap

Arrêtez d'abord le véhicule et avancez à une vitesse supérieure à 2 km/h jusqu'à ce que l'invite passe à "Initialisation du cap".



Régler de manière adaptative

En fonction des invites textuelles affichées à l'écran, faites avancer manuellement le véhicule à une vitesse supérieure à 2 km/h sur une route plate sans obstacle devant vous. Une fois que le véhicule est stable, lâchez le volant et cliquez sur "Démarrer". Le système d'autoguidage contrôlera le véhicule pour qu'il avance en forme de S sur une certaine distance. Attendez que l'écran vous indique que l'étalonnage est terminé. Reprenez ensuite le volant manuellement en temps voulu.



Réglage de l'attitude

Tout d'abord, conduisez le tracteur sur un terrain gras et dur.  
Cliquez ensuite sur "Autosteer" pour lancer l'étalonnage. Maintenez une vitesse de 3 à 6 km/h et faites avancer l'autoguidage de 50 m jusqu'à ce que la progression atteigne 50 %.  
Lorsque la progression atteint 50 %, faites un demi-tour manuel et cliquez à nouveau sur "Autosteer" pour revenir au point de départ A.



Si le cap n'est pas initialisé lors d'une utilisation ultérieure, veuillez suivre les invites à l'écran pour terminer l'initialisation.

## 5. Opérations de base



Créer une nouvelle tâche

Avant d'utiliser le système Autosteer, les utilisateurs doivent créer une nouvelle tâche.



Créer une tâche en ligne droite

Prenons l'exemple de la nouvelle opération "Ligne droite".



Point de repère A  
point B

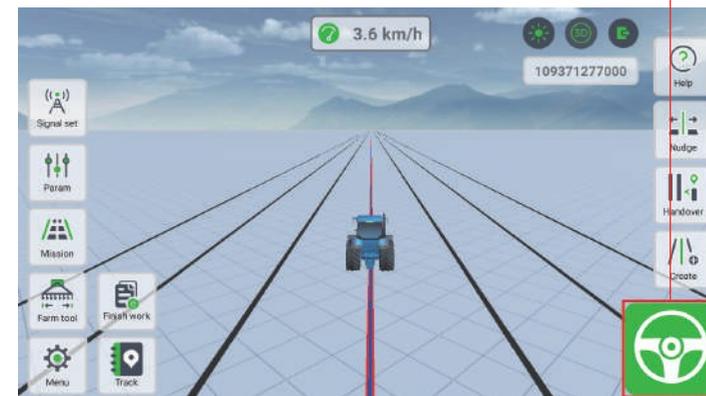


Marquer le

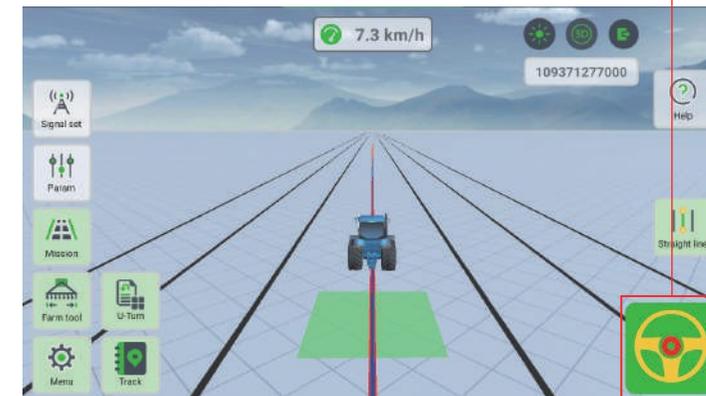
du point A.

Veuillez conduire le véhicule jusqu'à la position appropriée et cliquez sur A pour marquer le point. Conduisez manuellement le véhicule jusqu'à la position appropriée et arrêtez-vous au point A. 10 mètres.

Cliquez sur l'icône du volant dans le coin inférieur droit pour commencer l'autoguidage. Le blanc signifie qu'il n'est pas activé.



Activer l'autoguidage

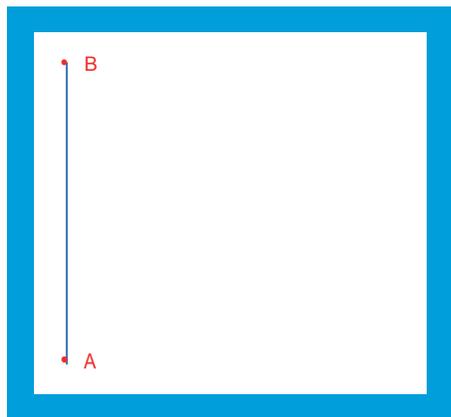


Désactiver l'autoguidage

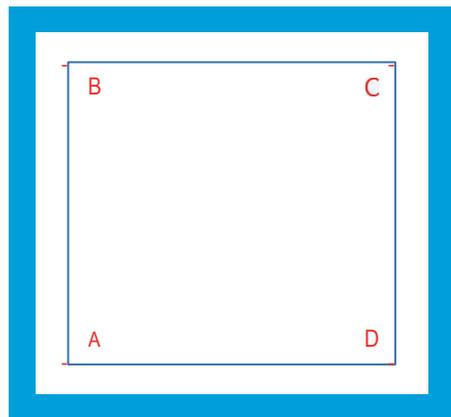
L'icône colorée indique que l'autoguidage est activé

Si des problèmes de performance sont observés pendant les tests, il peut être nécessaire d'ajuster les paramètres. Les erreurs d'installation, telles qu'un placement incorrect de l'antenne ou des supports d'outils mal adaptés, peuvent entraîner des déviations lorsque l'autoguidage est enclenché. Pour y remédier, il est essentiel de saisir avec précision la largeur réelle de l'outil et la largeur de la rangée de transfert avant de commencer les opérations.

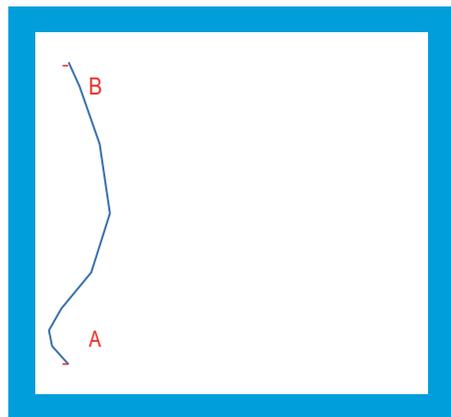
## 6. Comment marquer les points d'autres tâches



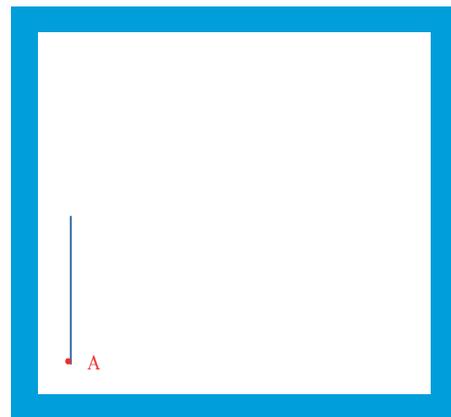
Ligne droite



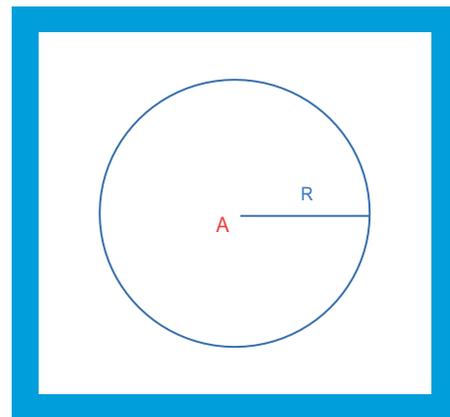
Demi-tour  
automatique



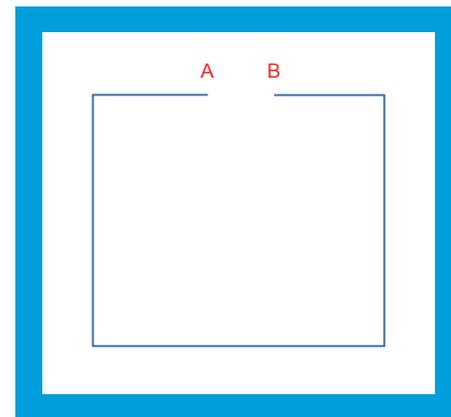
Courbe



Cap A+



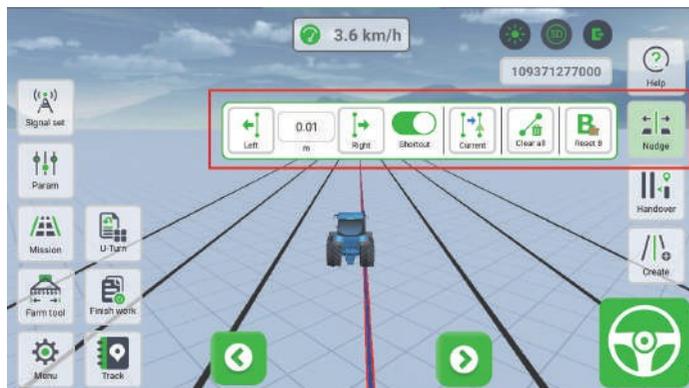
Cercle concentrique



Râteau diagonal

## 7. Décalage de la ligne

### Décalage de la ligne



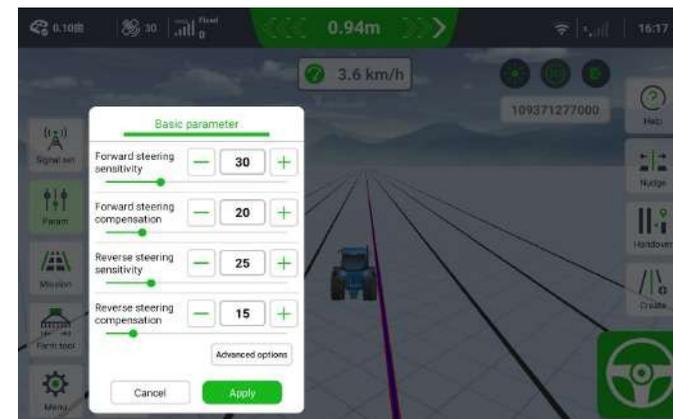
Décalage de la ligne

Remarque : déplacez la ligne de guidage vers la gauche ou la droite en fonction de la valeur saisie. Après avoir ouvert le bouton de raccourci, vous pouvez utiliser les boutons gauche et droit au bas de l'écran pour vous déplacer rapidement. Actuel : Déplace la ligne de guidage initiale vers la position actuelle du véhicule.

Effacer tout : Efface toutes les opérations précédentes de déplacement vers la gauche et la droite et revient à la ligne de guidage initiale.

Réinitialiser B : Réinitialiser le point B pour générer les lignes de guidage.

## 8. Paramètre de base



Paramètres d'ajustement

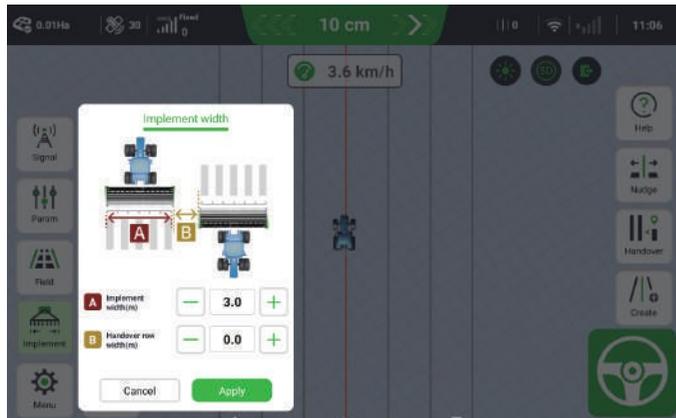
Sensibilité de la direction avant : Obtenue à partir de Ajuster le paramètre de manière adaptative. Contrôle la vitesse à laquelle le volant tourne. Plus la valeur est élevée plus le volant tourne rapidement. La valeur par défaut est 30.

Compensation de la direction avant : Obtenue à partir du paramètre Ajuster de manière adaptative. Plus la valeur est élevée, plus l'amplitude de rotation unique du moteur est faible. Il est recommandé de régler cette valeur à une valeur inférieure de 5 à la valeur de la sensibilité de la direction avant.

Si le volant tourne trop vite ou trop lentement pendant l'autoguidage, l'utilisateur peut cliquer sur "Param" à gauche de l'écran pour accéder rapidement à l'interface de réglage des paramètres de base.

# IV. Réglage outil

## 1. Déterminer la largeur de travail



Définir la largeur de la machine et la largeur de la rangée de transfert

Cliquez sur "Implement" pour accéder à la page de réglage de la largeur de l'outil. Cette page vous permet de régler deux paramètres clés : la largeur de l'outil, qui est la largeur de travail réelle de l'outil, et la largeur de la rangée de transfert, qui est la distance entre deux rangées de travail adjacentes. Une opération d'essai sur une parcelle vierge permet de s'assurer que les données sont exactes.



Rangée de transfert

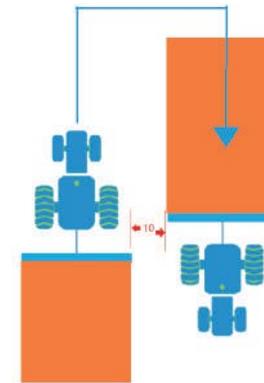
Largeur réelle de l'outil  
(Largeur de travail de l'outil dans le champ)

## 2. Etalonnage de la ligne



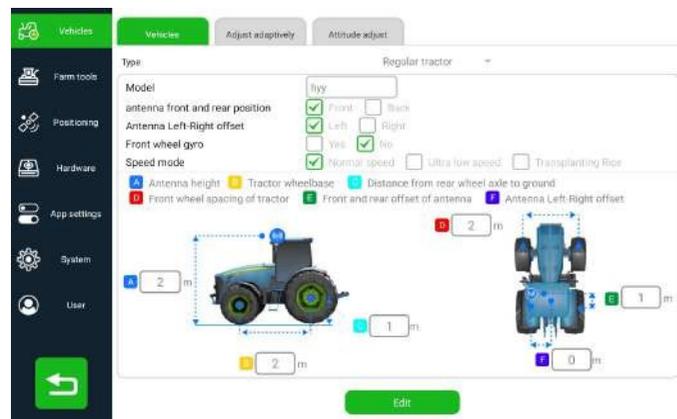
Ajustement rapide de la rangée de transfert

Avant d'utiliser cette fonction, assurez-vous que la largeur réglée de l'outil correspond à la largeur de travail réelle et que la rangée de transfert est exacte.



Par exemple, le véhicule roule comme indiqué sur la figure, la largeur de l'outil est réglée correctement et la rangée de transfert est réglée sur 0m. Cependant, au cours de la deuxième rangée d'opérations, le tracteur se déplace de 10 cm vers la droite. Dans la section "Transfert" sur le côté droit de l'interface principale du logiciel, sélectionnez "Droite" et entrez "10 cm" comme valeur pour effectuer le réglage rapide.

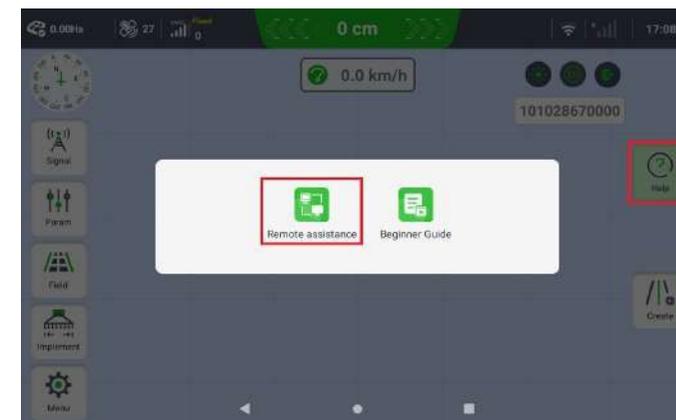
### 3. Modifier les paramètres du véhicule



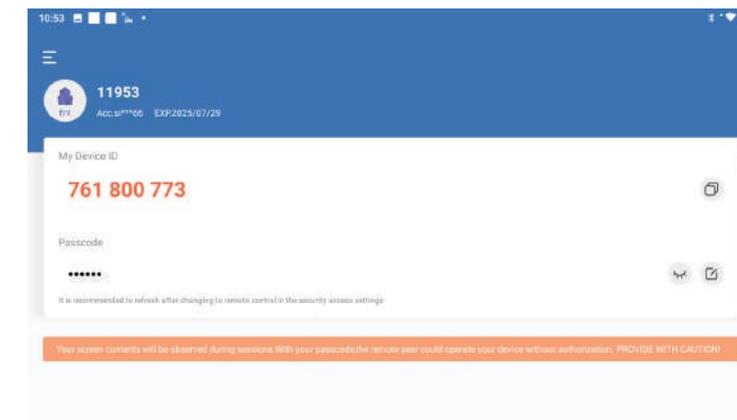
Informations sur le véhicule

Vous pouvez modifier les paramètres du véhicule sur cette page.

### 4. Téléassistance



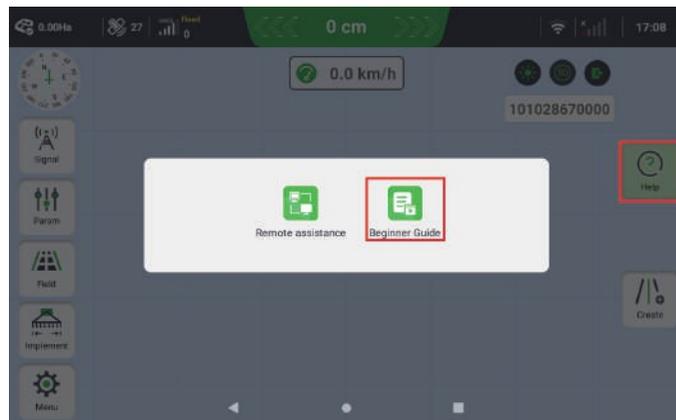
Aide



APP à distance

En cas de problème, veuillez contacter le personnel technique à temps. Si nécessaire, l'identifiant et le mot de passe du logiciel à distance peuvent être fournis aux techniciens pour qu'ils puissent résoudre les problèmes à distance.

## 5. Guide du débutant



Lorsque vous utilisez le logiciel pour la première fois, vous pouvez cliquer sur "Aide - Guide du débutant" pour vous familiariser avec les icônes de l'interface et apprendre à utiliser les principales fonctions.

### Avis de non-responsabilité :

Ce document fournit des informations sur les produits de ComNav Technology Ltd. Ce document ne transmet pas, par implication, préclusion ou autre, de brevet, de marque, de droit d'auteur ou de droits de propriété de la société ou d'une tierce partie, ni de droits ou de licences y afférents. Outre les responsabilités énoncées par ComNav Technology Ltd. dans les conditions de vente de ses produits, la société n'assume aucune autre responsabilité. En outre, la société ne donne aucune garantie expresse ou implicite concernant la vente et/ou l'utilisation de ses produits, y compris l'adéquation du produit à un usage particulier, la qualité marchande ou la responsabilité en cas de violation de brevets, de droits d'auteur ou d'autres droits de propriété intellectuelle. La société peut modifier les spécifications et les descriptions des produits à tout moment et sans préavis.

Nous vous remercions d'avoir acheté le système d'autoguidage de notre société. Veuillez lire attentivement ce manuel avant d'utiliser ce produit afin de pouvoir l'utiliser rapidement, correctement et en toute sécurité.