

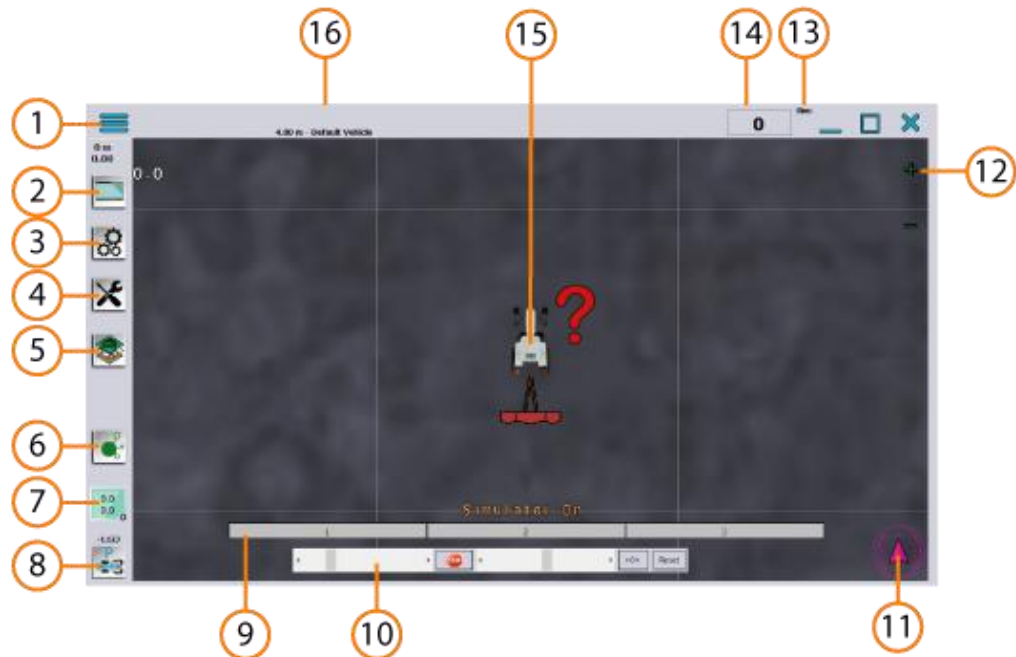


AgOpenGPS

MANUAL

VERSION 5
SMOOTH LINE

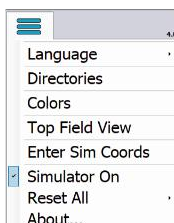
AgOpenGPS Glavni ekran



- 1. - Glavni meni
- 2.- Podešavanje ekrana
- 3.- Opšta podešavanja
- 4.- Dodatak
- 5.- Njiva (podešavanje)
- 6.- AgIO ikonica
- 7.- Konfiguracija upravljanja volanom
- 8.- Upravljanje volanom
- 9.- Displej
- 10.- Kontrola simulatora
- 11.- Indikator upravljanja volanom
- 12.- Zumiranje
- 13.- GPS Mod
- 14.- Brzinometar
- 15.- Resetovanje pravca virtuelnog dugmeta (pri pritisku restartuje pravac unapred)
- 16.- Informacije o njivi i vozilu

1.- Glavni meni

Opšte podešavanje AgOpenGPS-a



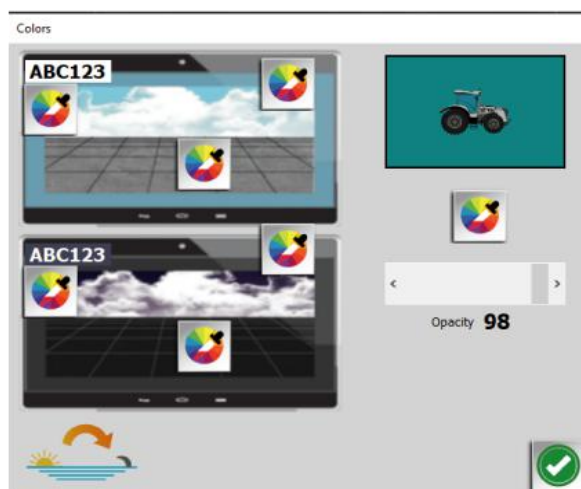
Jezik: Mogući prevodi

Direktoriji: Folderi korišteni u AgOpenGPS-u

Boje:

Podešavanje

boja za sve



Možete podesiti boje za dnevni i noćni režim rada, boju njive, slova i prozor-a. Selektujte vidljivost traktora, boju i intenzitet.

Pogled odozgo na njivu:



Prozorčić za pogled na njivu od gore (ptičja perspektiva)

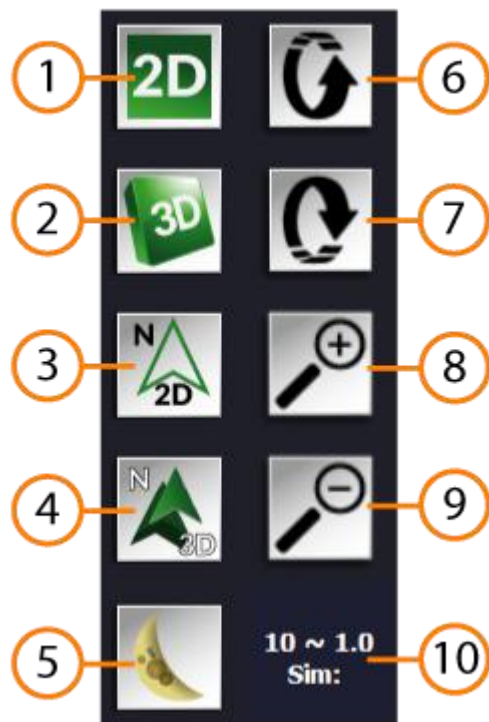
Ukucajte koordinate za simulator: Mogućnost promene koordinata za simulator.

Simulator uključen: Uključite/isključite.

Resetujte sve: Resetujte sva podešavanja na Default

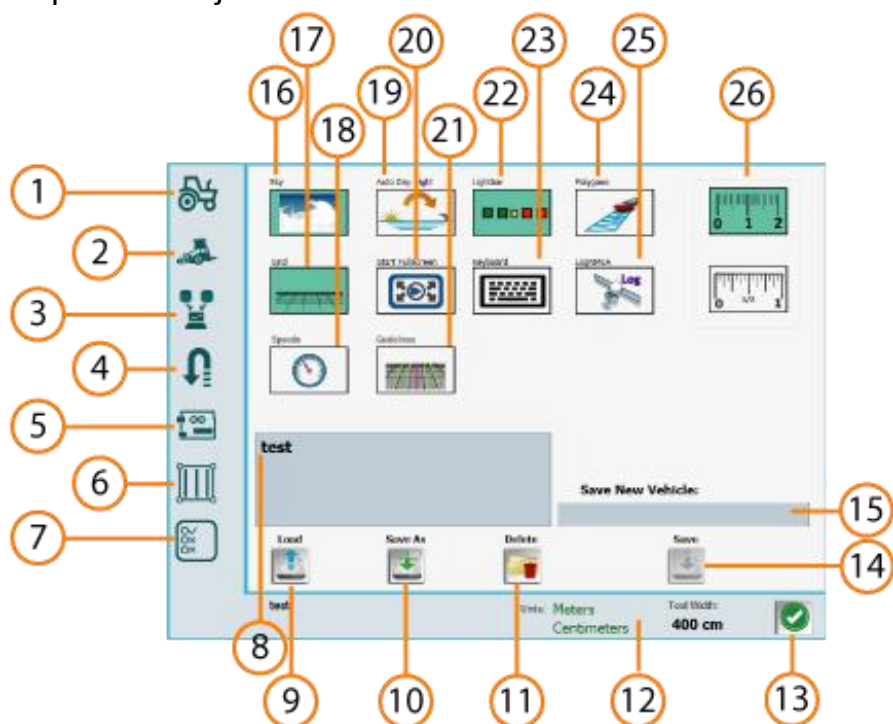
O programu: Informacije o AgOpenGPS-u, razvojnom timu i licenci

2.- Podešavanje ekrana



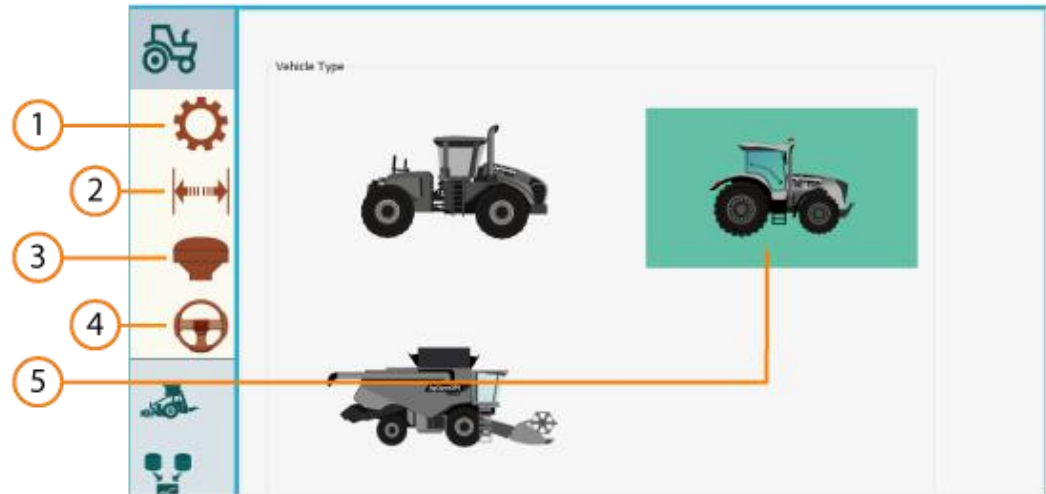
1	2D izgled	6	Podigni gore
2	3D izgled	7	Spusti dole
3	2D Sever izgled	8	Zumirajte
4	3D Sever izgled	9	Odzumirajte
5	Dan/Noć	10	Pregled performansi

3.-Opšta podešavanja



SUBMENU		LOAD/SAVE		EXTRAMENU	
1	Podešavanje vozila	8	Sačuvana vozila	16	Izgled neba u 3D
2	Podešavanje radne mašine	9	Učitaj selektovana vozila	17	Pogledaj koordinatnu mrežu u 3D
3	Podešavanje antene i drugih modula	10	Sačuvaj to vozilo kao	18	Pogledaj brzinometar
4	Podešavanje uvratina	11	Obriši selektovano vozilo	19	Dan/Noć automatski režim
5	Arduino Podešavanje	12	Podaci o vozilu	20	Ceo ekran
6	Podešavanje vučne mašine	13	Završeno i izađi	21	Pogledaj dodatni vodič
7	Podešavanje ikonica	14	Sačuvaj vozilo	22	Pogledaj lightbar
		15	Nazovi novo vozilo	23	Aktiviraj tastaturu
				24	Poligoni u mapiranju
				25	Uključi NMEA
				26	Merne jedinice selekcija (cm/in)

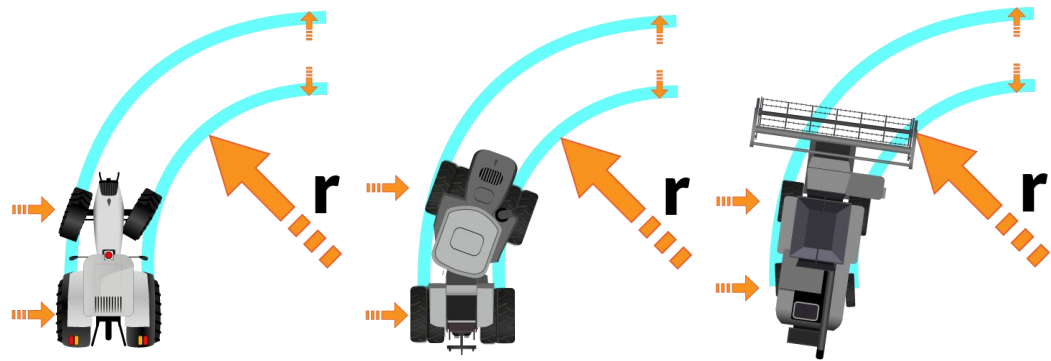
3.1.- Podešavanje vozila



3.1.1	Tip vozila
3.1.2	Dimenzije vozila
3.1.3	Podešavanje antene
3.1.4	Podešavanje volana
3.1.5	Selektovano vozilo
3.1.1	Tip vozila

3.1.1.- Tip vozila
4x4 Traktor
Standardni traktor
Kombajn

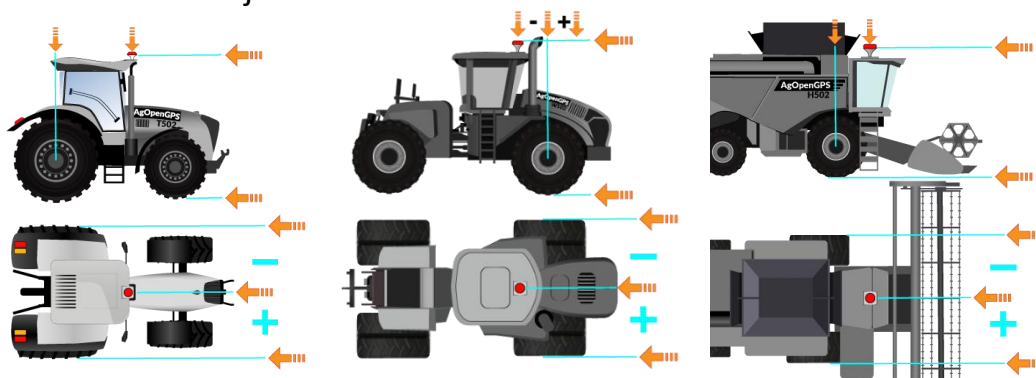
3.1.2.- Dimenzije vozila



Razmak osovina	Razmak između prednje i zadnje osovine u cm/in
----------------	--

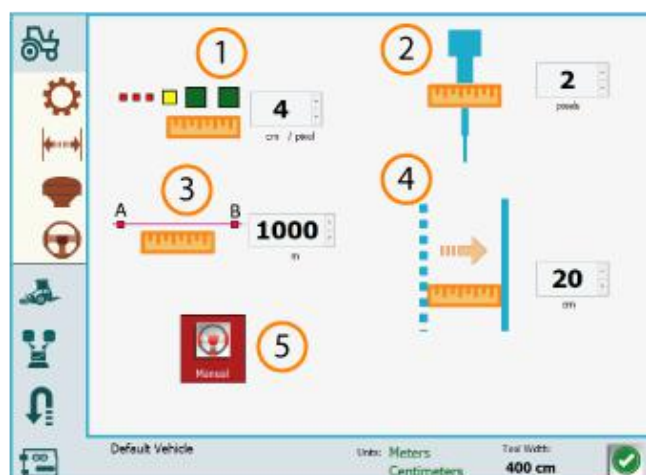
Putanja	Rastojanje mereno preko osovine od središnje linije jednog gaznog sloja do središnje linije suprotnog gaznog sloja u cm/in
Radius	Minimalni radius okretanja u cm/in

3.1.3.- Podešavanje antene



Udaljenost antene	Udaljenost antene do glavne tačke cm/in
Visina antene	Visina antene do zemlje u cm/in
Nagib antene	Udaljenost između antene i centralne ose vozila, sa pozitivnim smerom nadesno, negativnim nalevo u cm/in

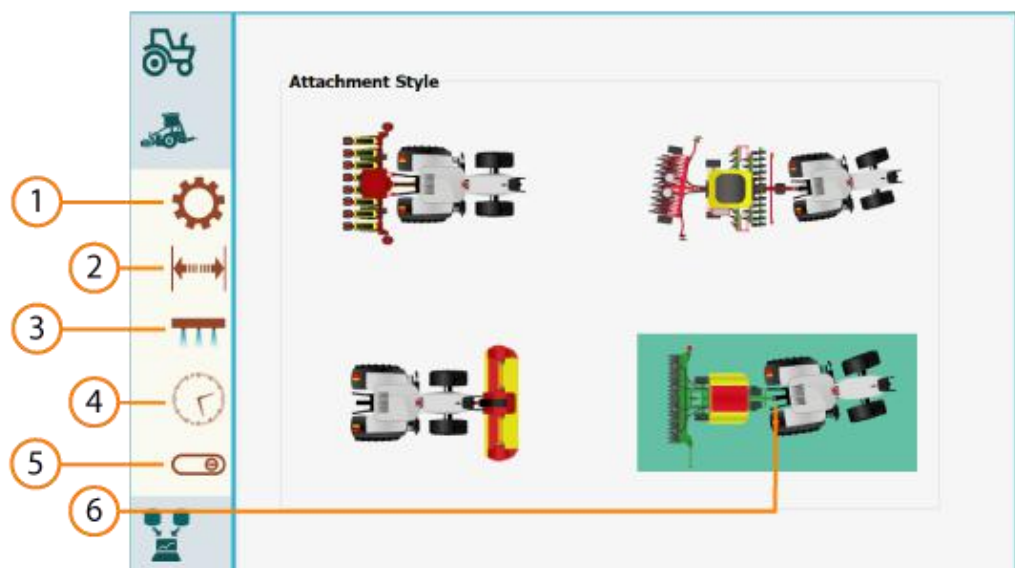
3.1.4.- Podešavanje upravljanja volanom



1	Iscrtavanje traga	Udaljenost u prirodi po jednom pikselu na računaru u cm/in
2	Debljina linija	Pikseli

3	Dužina AB linije	Udaljenost od tačke A do B u metrima
4	Pomeranje rastojanja	
4	Dugme koje omogućava softverskom dugmetu da prati stanje dugmeta volana	

3.2.- Podešavanje radne mašine

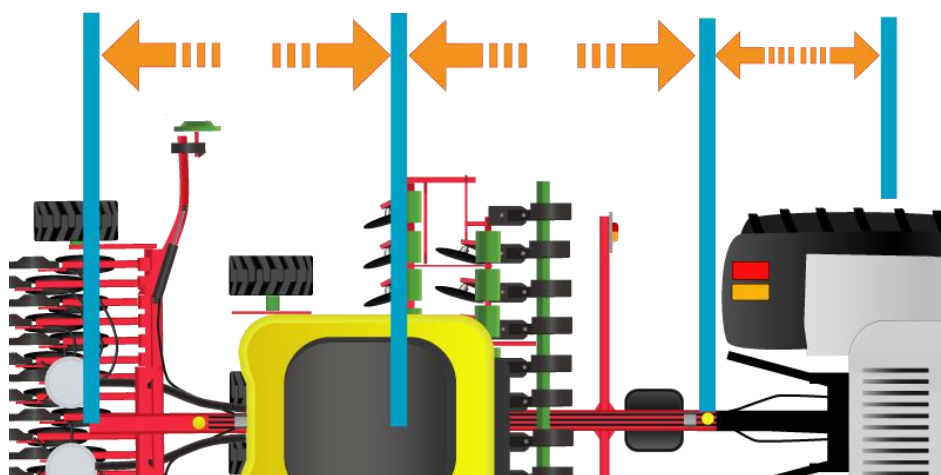


3.2.1	Način povezivanja
3.2.2	Dimenzije kačenja
3.2.3	Radna površina
3.2.4	Opcije povezivanja
3.2.5	Radno dugme
3.2.6	Selektovano povezivanje

3.2.1.- Način povezivanja
Nošena mašina
Kombinovana mašina
Mašina na prednjim polugama
Vučena mašina

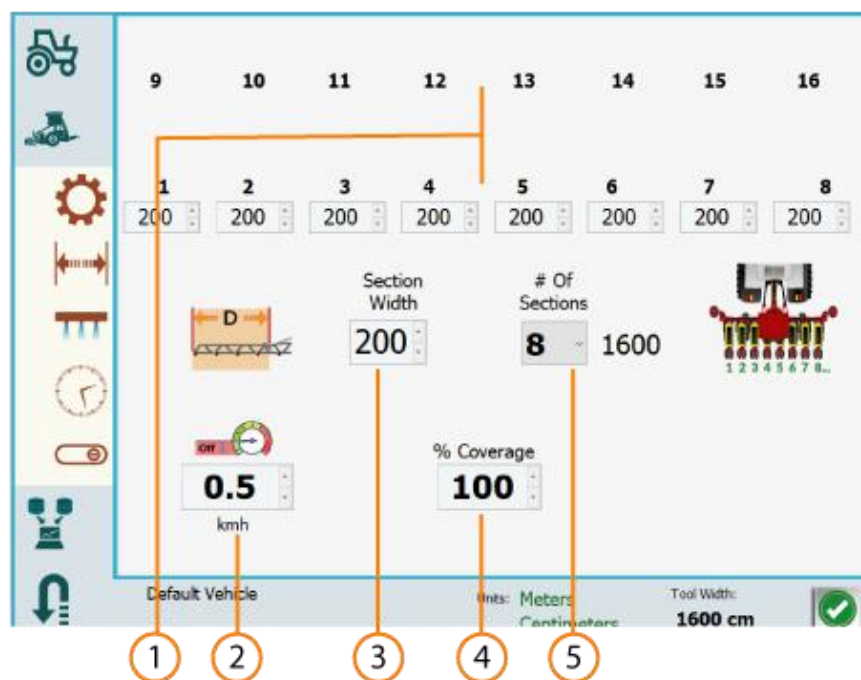
3.2.2.- Dimenzije kačenja

Udaljenost od centra traktora do priključne mašine.



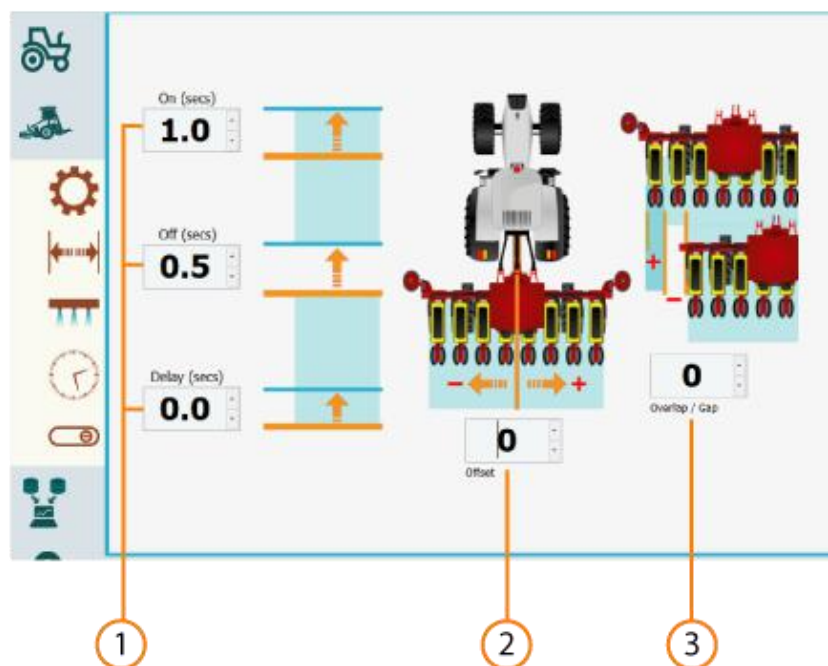
3.2.3.-Priključne sekcije (radna površina, trag iza vozila i radne mašine)

1	Dužina svake sekcije u cm/in
2	Brzina ispod koje su sekcije deaktivirane
3	Podrazumevana dužina sekcije, u cm/in
4	% Pokrivenosti svih sekcija
5	Broj sekcija, i ukupna dužina prikačenih mašina, u cm/in



3.2.4.-Opcije kačenja

1	Vreme u sekundama uključivanja i isključivanja mašine
2	Dužina između osa vozila i priključne mašine Udaljenost od centra ose priključne mašine do centra ose traktora u levo (-) i desno (+)
3	Preklapanje/međuprostor Širina preklapanja (+) (cm/in) Međuprostor (-) (cm/in)



3.2.5.- Radno uključivanje

Omogući radno uključivanje

Active Low signal

Ručna kontrola radnog uključjenja

Work Switch

Enable Work Switch

Active Low

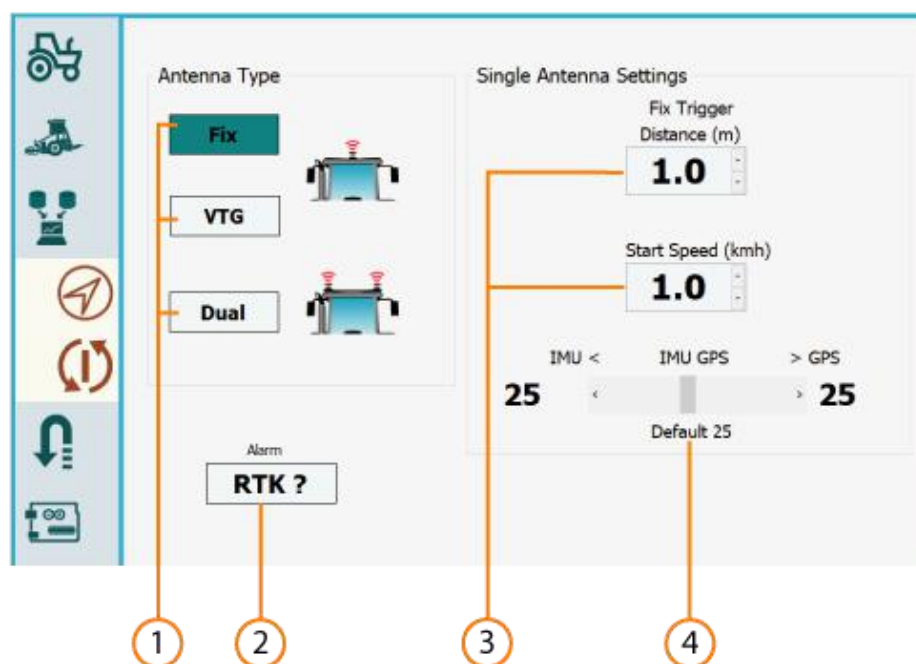
Work Switch Controls Manual

3.3.- Podešavanje signala

3.3.1.- Prijem signala

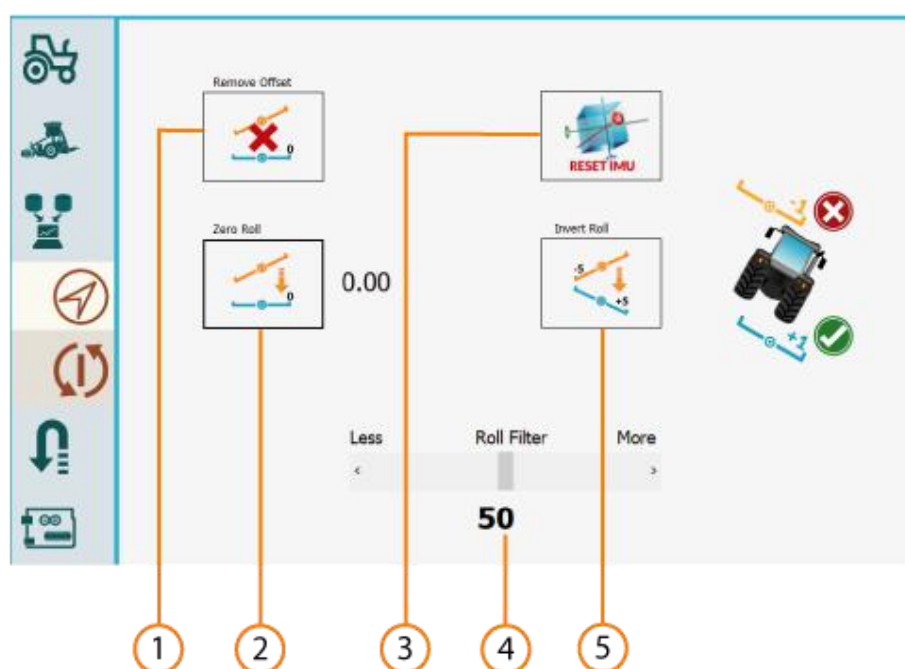
1	Tip Antene	Jedna: Fix ili VTG Dve:
2	RTK alarm	Poruka na ekranu kada je izgubljen RTK
3	Podešavanje antene	Min. rastojanje: rastojanje da se prepozna kretanje Min. brzina: brzina da se prepozna kretanje

4	IMU/GPS	IMU - akcelerometar, žiroskop i drugo. IMU može da zameni ulogu GPS-a kada je GPS nedostupan (npr. Tuneli, kada su prisutna ometanja i drugo).
---	---------	--

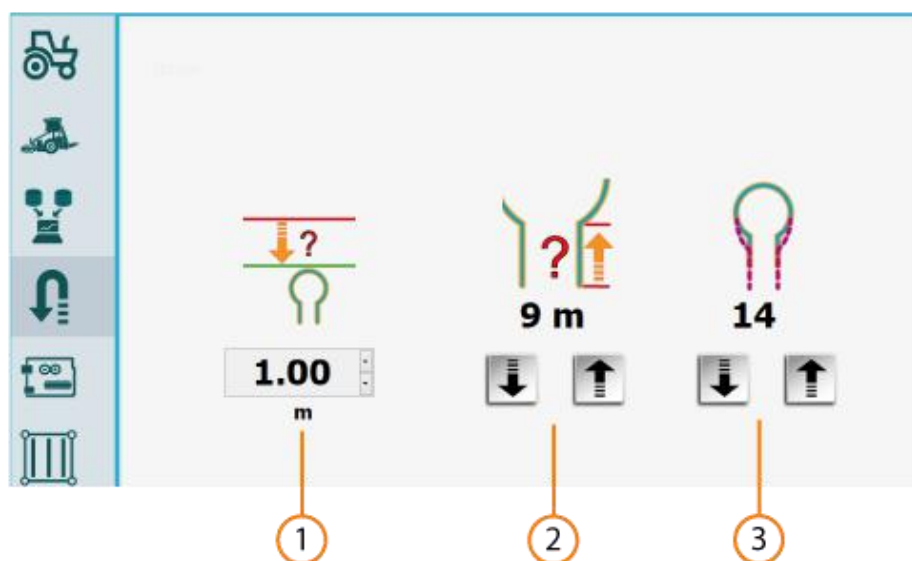


3.3.2.- Pomeranje		
1	Otkloni nagib	
2	Nulti nagib	
3	Resetuj IMU	Resetuj IMU na podrazumevana podešavanja
4	Filter pomeranja	
5		

	Invertuj pomeranje	Positivni nagib nadesno, negativni nagib nalevo
--	--------------------	---

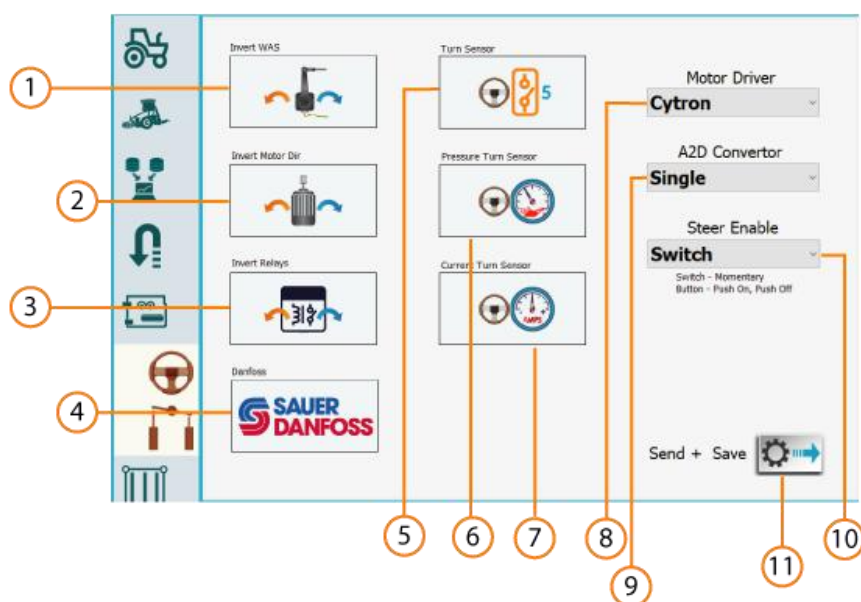


3.4.-Podešavanje okretanja na uvratinama	
1	Udaljenost do granice uvratina
2	Širina uvratina
3	Blag ulaz i izlaz



3.5.1- Podešavanje Arduina		
1	Invertuj vrednost senzora točka upravljanja	Desno pozitivna vrednost/ levo negativna vrednost
2	Promena smeru motora volana	

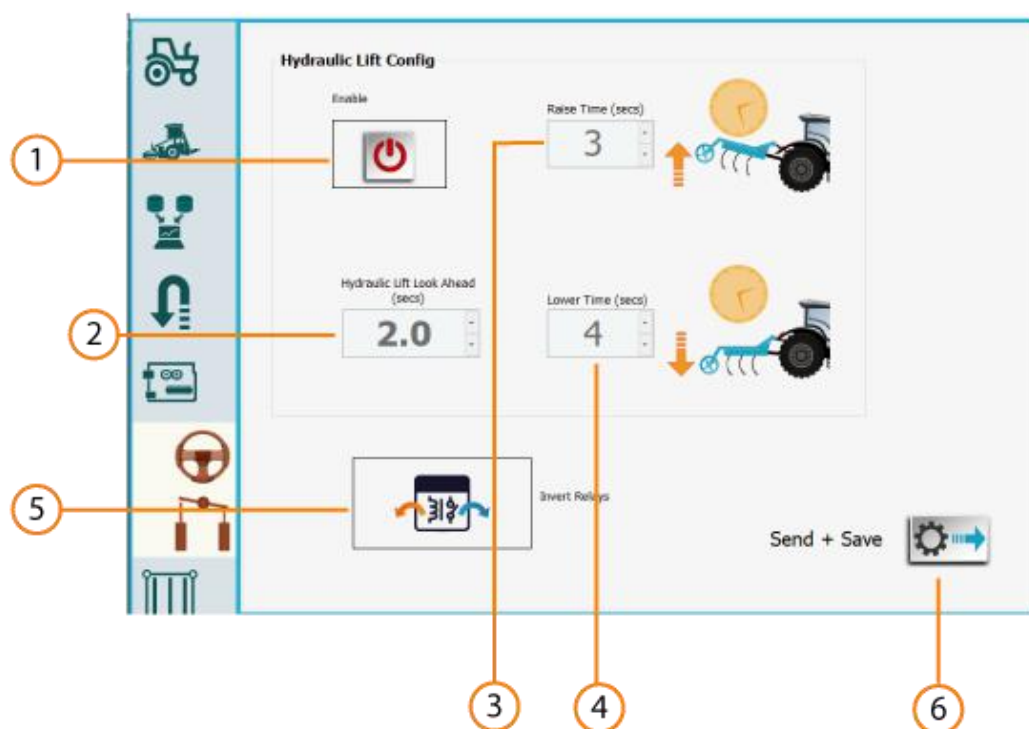
3	Obrni relej	
4	Ventili	Posebna podešavanja za ventile
5	Uključi senzor	When activated, box appears for counts selection
6	Uključi senzor pritiska	When activated, box appears for psi selection
7	Ampermetar uključenja senzora	When activated, box appears for amps selection
8	Odabir drajvera motora	Cytron ili IBT2
9	A2D Konvertor	Single ili diferencijalni način rada
10	Omogući automatsko upravljanje volana	Ništa, prekidač ili taster
11	SAČUVAJ	<u>Obavezno za svaku promenu</u>



3.5.2- Podizanje radne mašine preko Arduina

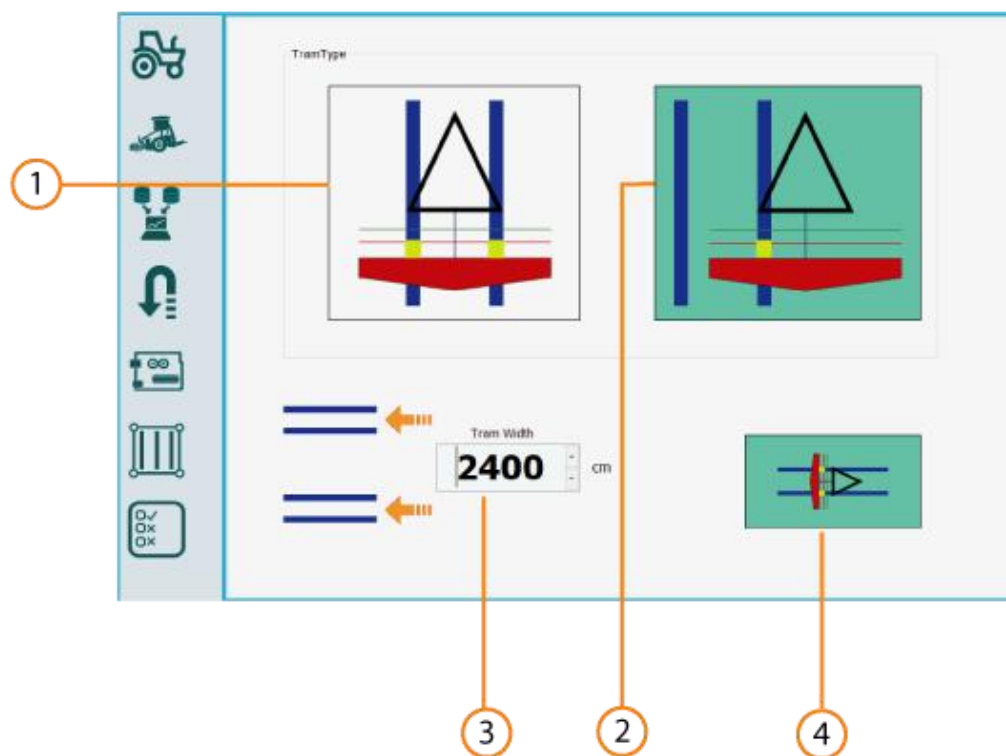
1	Omogući kontrolu podizanja	
2	Poluge	Vreme za rad poluga u sekundama
3	Vreme podizanja	Vreme podizanja poluga u sekundama

4	Vreme spuštanja poluga	Time in seconds that the lowering of the hydraulic lift advances
5	Obrni smer releja	
6	SAČUVAJ	<u>Obavezno za svaku promenu</u>

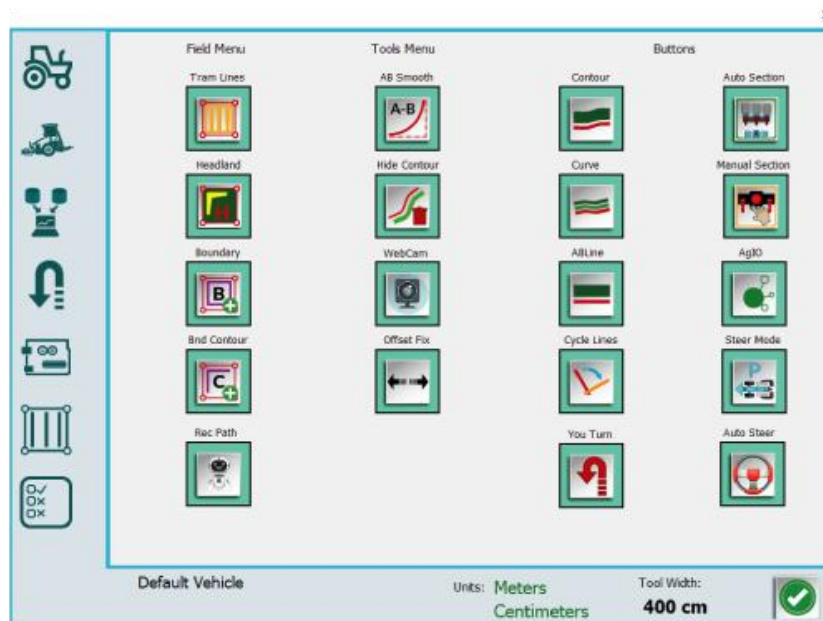


3.6.- Kretanje radne mašine		
1	Radna mašina u osi traktora	Prohod u osi traktora
2	Radna mašina van ose traktora	Prohod van ose traktora
3	Širina prohoda	Razmak između dva prohoda u cm/in

4	Automatsko isključivanje ventila na radnoj mašini	Isključuje iscrtavanje traga iznad date sekcije (reda)
---	---	--



3.7.- Podešavanje ikonica



Prikaži ili sakrij ikonice

4.-Korisno





4.1.- Izravnaj AB krivu

1	Aktiviraj AB krivu
2	Koristi strelice da modifikuješ linije
3	Sačuvaj za sada, ili sačuvaj u fajl, ili otkaži



4.2.- Ispravljanje neravnina

1	Obriši sve napravljene neravnine
---	----------------------------------



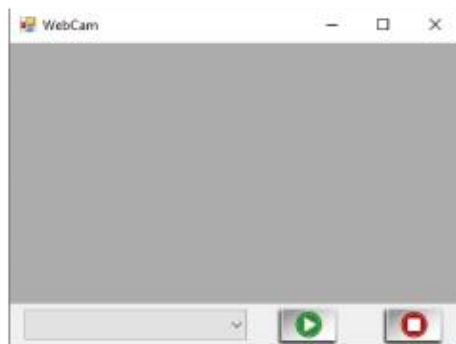
4.3.- Obriši označenu površinu

1	Obriši sve označene površine (briše sve što je označeno)
---	--



4.4.- Grafik volana

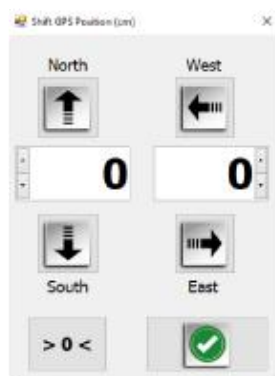
1	Grafik parametara (stvarni ugao okrenutosti točkova u odnosu na izračunati ugao) volana u realnom vremenu
---	---



4.5.- Web kamera

1

Prozorčić za sliku kamere



4.6.- Izjednačavanje

1

Pomeri GPS poziciju u cm/in

2

Sever/Jug

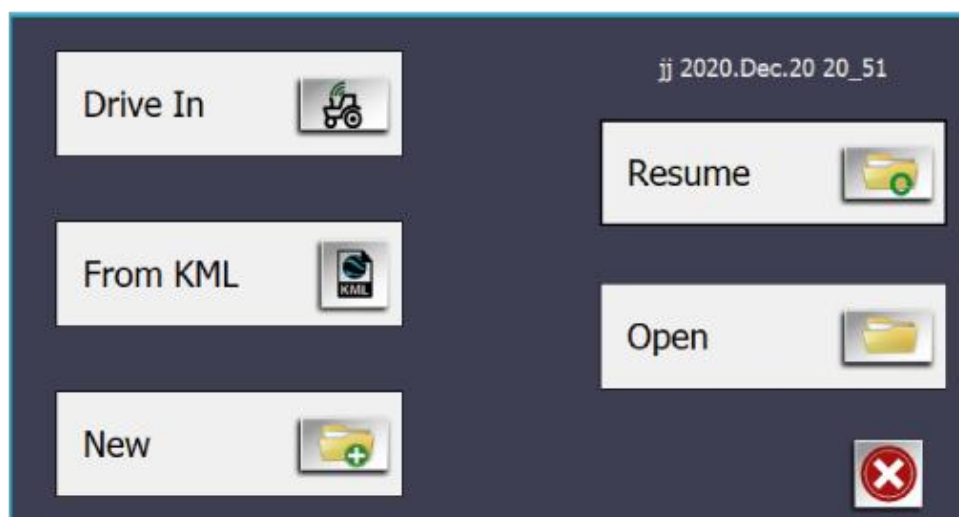
3

Zapad/Istok

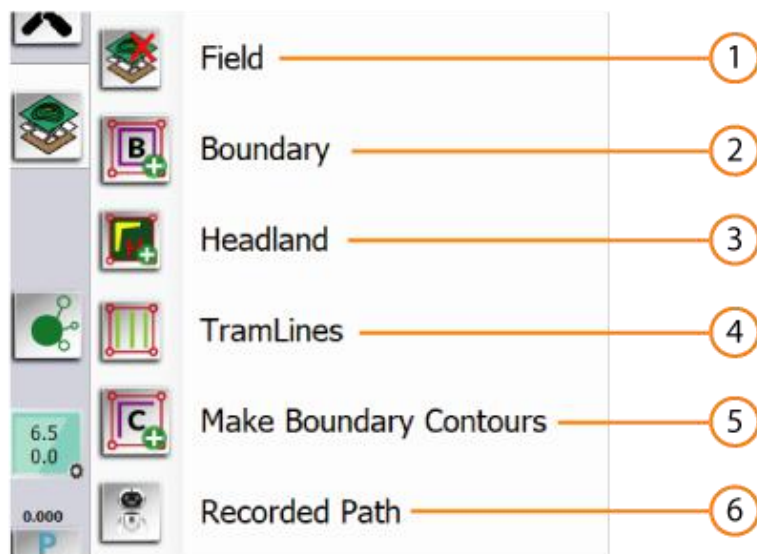
4

Resetuj

5.1.a- Meni njive (njiva nije otvorena) Ovaj prozor se otvara ako nemaš otvorenu njivu		
1	Vozi	Vozi da napraviš njivu
2	Preko KML	Unesi KML fajl iz Google Earth-a
3	Nova	Napravi novu njivu, naziv, datum...
4	Nastavi	Nastavi u prethodnoj otvorenoj njivi (prikazana u gornjem desnom uglu)
5	Otvori	Otvori sačuvanu njivu
6	Otkazi	



5.1.b.- Meni njive

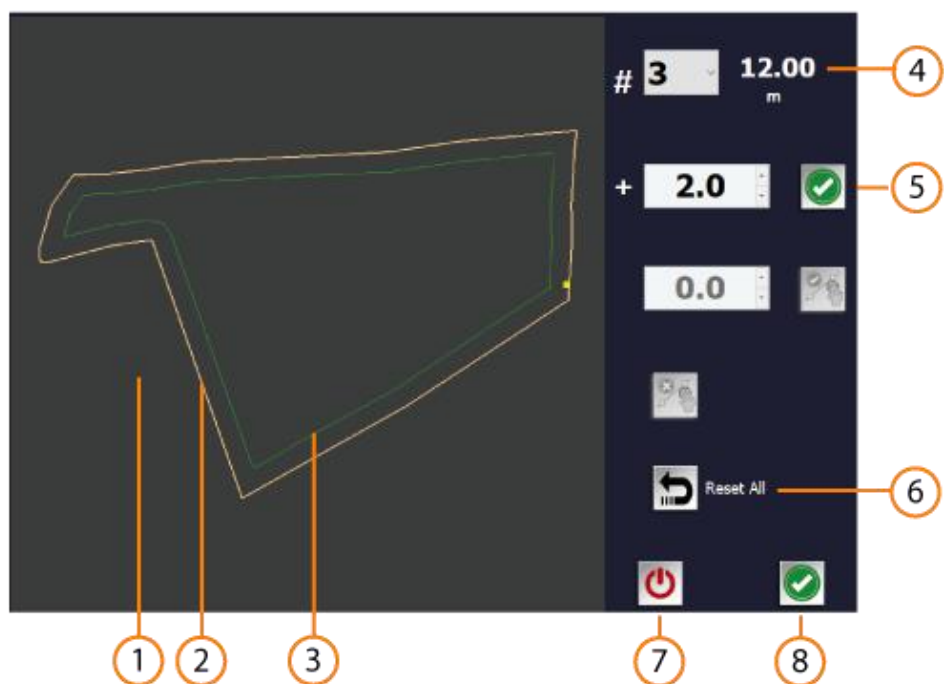


5.1.1.- Zatvori njivu

5.1.2- Granica		
1	Obriši označenu granicu	
2	Obriši sve	
3	Unesi Google Earth fajl	Unesi Google Earth-ov KML fajl
4	Dodaj novu granicu	Možeš dodati novu granicu KML fajlom ili vožnjom
5	Gotovo	
6	Lista granica	



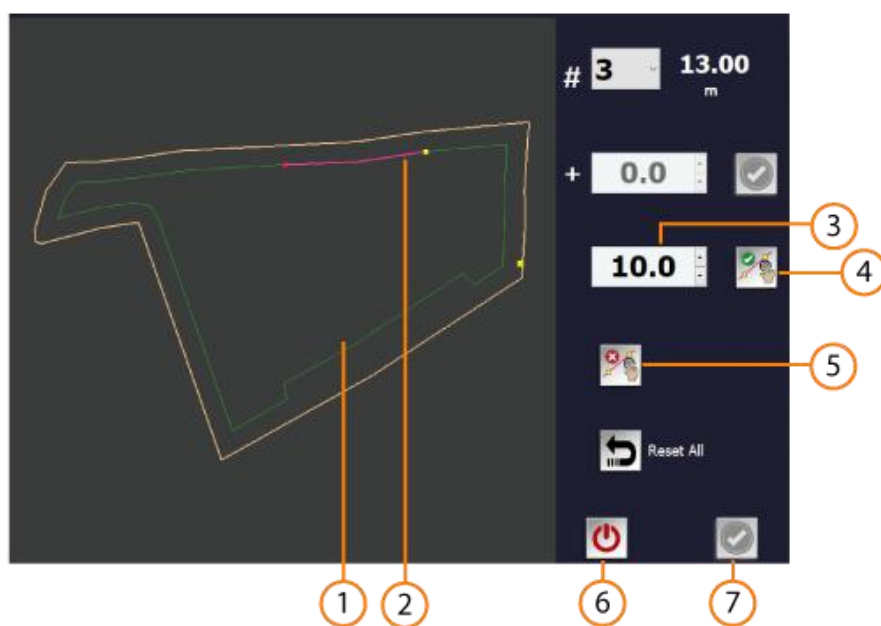
5.1.3.a- Napravi uvratine		
1	Mapa njive	
2	Granica	
3	Uvratina	
4	Broj prohoda	Širina uvratina izračunata brojem prohoda pomnožena širinom radne mašine
5	Dodatna širina	Možete dodati dodatnu širinu u metrima
6	Resetuj sve	
7	Otkazi	
8	Gotovo	



Kada su uključene uvratine nova dugmad se pojavljuje na uglu prozora, vidi sliku 32.

5.1.3.b- Promeni širinu uvratina

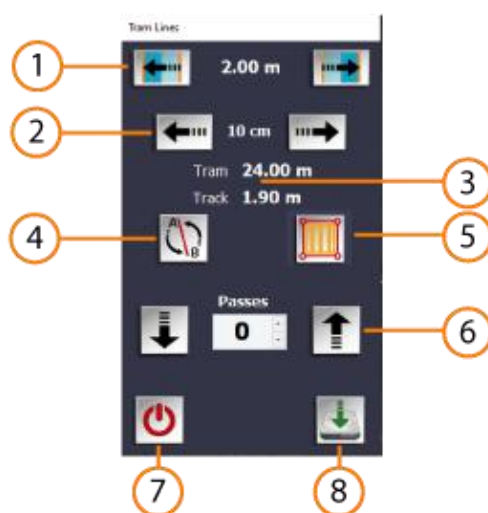
1	Promenjene uvratine	
2	Označene uvratine za promenu	Označavanje uvratina klikanjem na dve tačke uvratine
3	Promena širine uvratina	Promena širine uvratina, + da se poveća, - da se smanji
4	Potvrdi promenu	
5	Otkazi promenu	
6	Otkazi	
7	Gotovo	



5.1.4-Radna površina

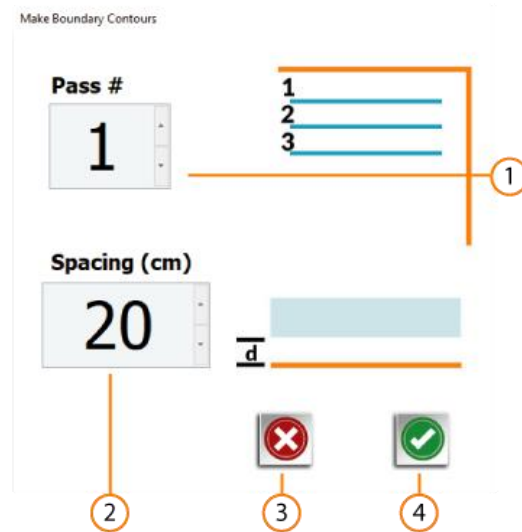
1	Strelice za označavanje	
---	-------------------------	--

	bočnih strana radne površine	U metrima
2	Strelice za modifikovanje početnog prohoda	U cm
3	Parametri prohoda	Radna površina podešena u podešavanju radne površine (3.6) Radna mašina podešena u podešavanju vozila (3.1.2)
4	Promeni smer početnog prohoda	
5	Izgled linije za označavanje prohoda	Samo radna mašina Trag radne mašine sa uvratinama Samo tragovi na uvratinama Otkazi
6	Broj prohoda	
7	Isključi iscrtavanje	Isključi iscrtavanje radne površine
8	Gotovo	



5.1.5.-Granična linija njive

1	Broj prohoda	
2	Razmak	Udaljenost u cm između granice njive i prvog prohoda
3	Otkazi	
4	Gotovo	



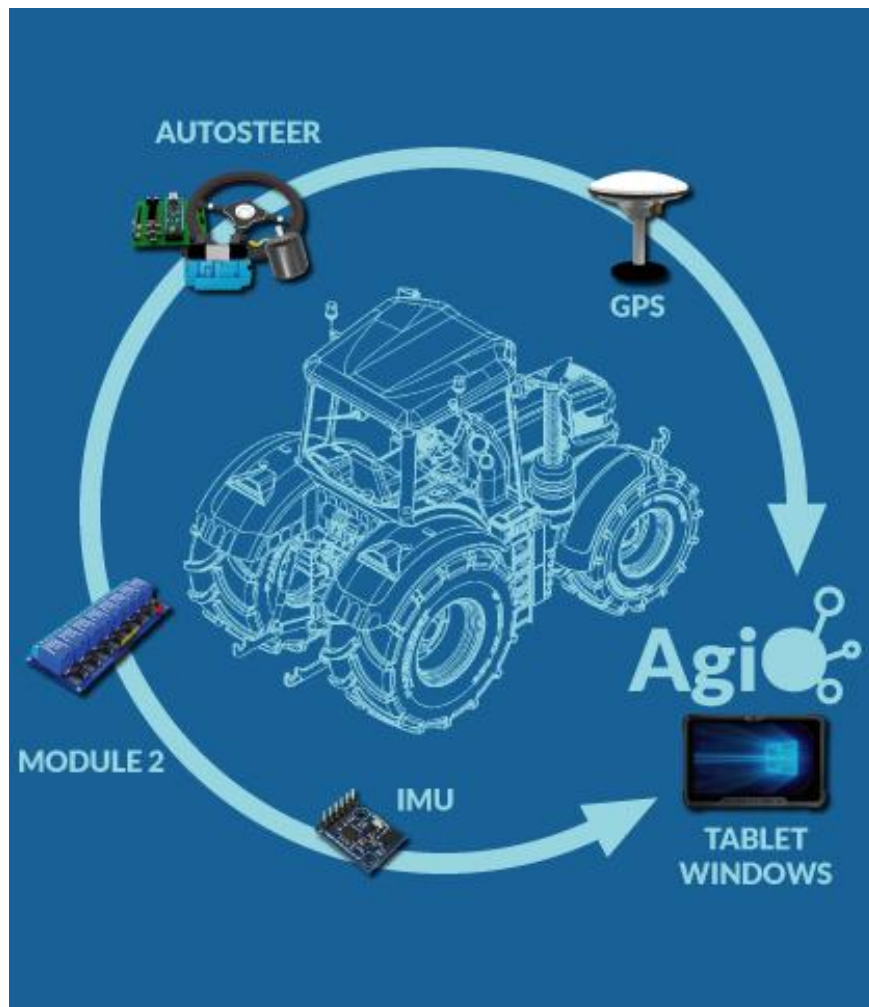
5.1.6.-Snimljena putanja

1	Omogući snimanje	
2	REC	Kreni da snimaš ili obustavi snimanje
3	Otkazi	



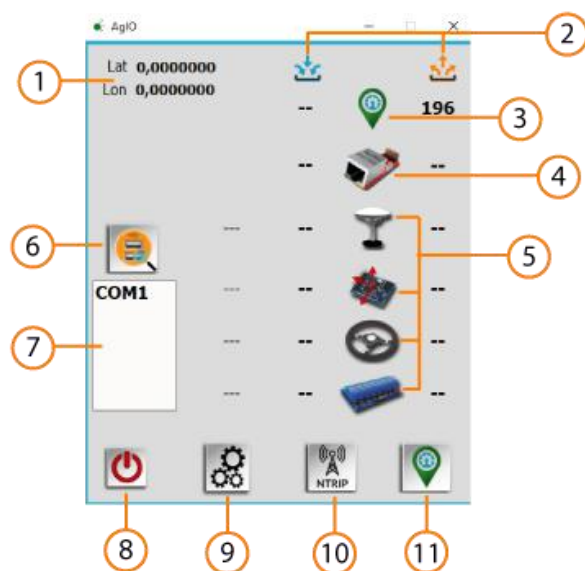
This function allows you to register any route to execute it

6.- AgIO



Program koji kontroliše komunikaciju između AgOpenGPS i modula:
Računar sa AgOpenGPS-om
GPS
AutoSteer (PCB, DC Motor, ventili orbitrola)
Ostali moduli

6.-AgIO		
1	Podaci o koordinatama	
2	Ulazni/Izlazni podaci za svaki modul	Predstavlja dugme koje otvara prozor sa GPS, brzinom, visinom i drugim podacima.
3	AgOpenGPS ikonica	
4	UDP ikonica	Predstavlja dugme koje otvara prozor za podešavanje UDP-a
5	Ikonice modula	Predstavlja dugme koje otvara prozor za podešavanje modula
6	Skeniraj portove	
7	Portovi	
8	Isključi	
9	Dodatna podešavanja	
10	Podešavanje NTRIP-a	NTRIP je internet protokol za komunikaciju vozila sa baznom stanicom
11	Prikaži AgOpenGPS	



6.4.-UDP podešavanje



Ethernet Configuration

**** You must RESTART for any changes to take effect!**

Drive Server	Module Address and Ports
<u>This Computer</u>	<u>Module Port</u>
Host: DESKTOP-K7O3NKG	IP: 192.168.1.255
IP: 192.168.1.139	Port: 8888
Port: 9999	8888
All modules send to 9999	All modules use 8888.

Networking

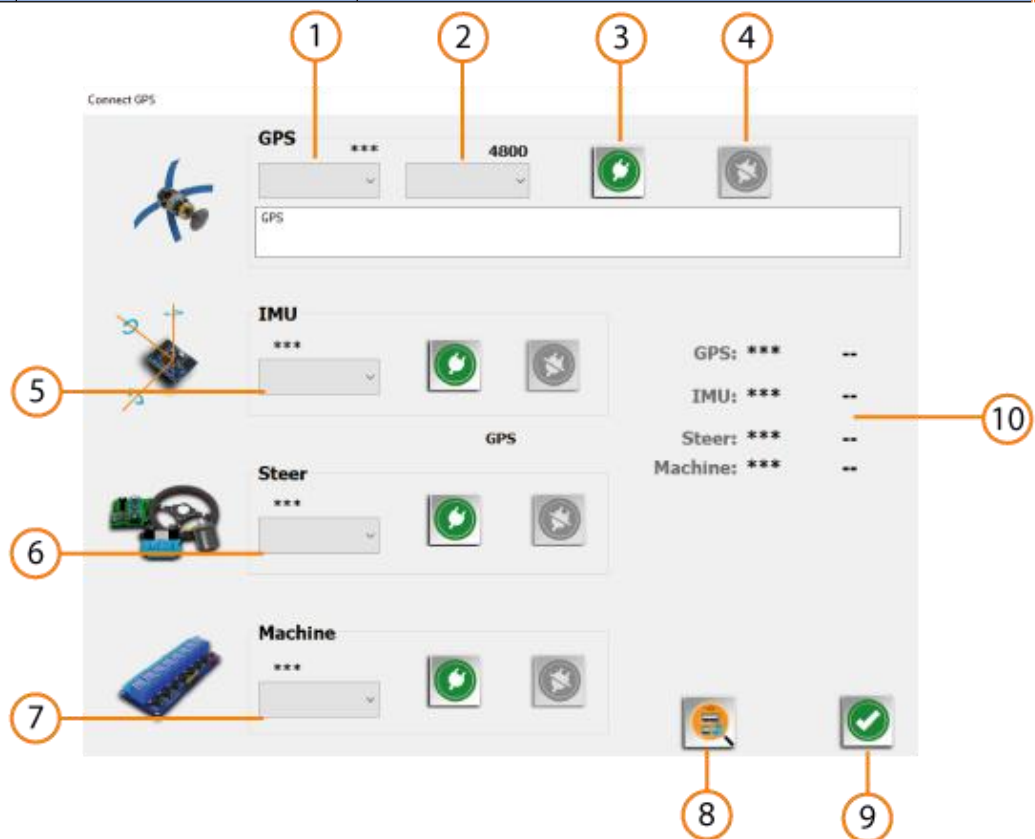
☒ UDP On

Pritisnite “Uključi UDP” i restartujte AgIO da omogućite UDP

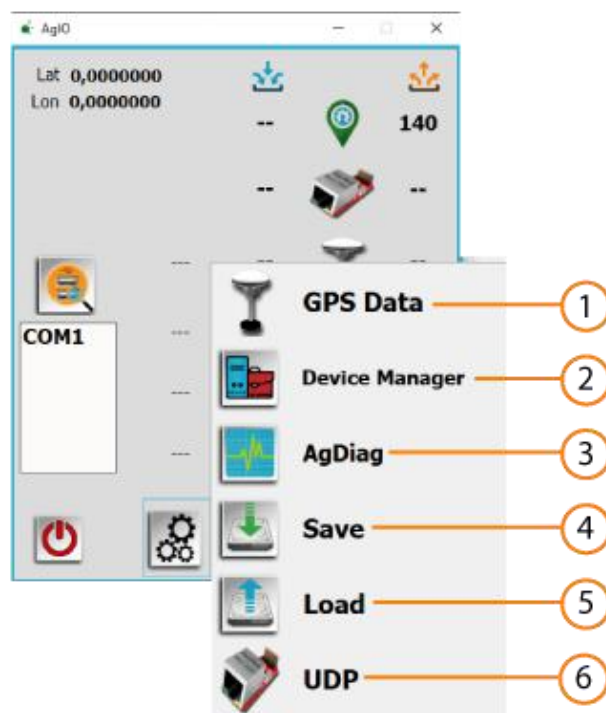
Standardna podešavanja su 192.168.1.255 i 9999/8888 portovi

1	GPS Port	
2	Protok podataka	Polje ispod prikazuje protok GPS podataka (NMEA string)
3	Poveži	
4	Isključi vezu	
5	IMU Modul Port	If you connect IMU directly to PCB don't have port for IMU
6	Ostali moduli	
7	Skeniraj portove	
8	Gotovo	
9	Podaci o portovima	



6.5.-Dodatna podešavanja AgIO

1	GPS Podaci	Prikazuje GPS podatke, kao što je prikazano u 6.2.
2	Otvori Device Manager računara	Otvora Windows-ov Device Manager
3	AgDijagram	Otvora AgDijagram
4	Sačuvaj	Čuva podešavanja AgIO
5	Učitaj	Čuva AgIO podešavanja
6	UDP	Otvora prozor za UDP podešavanja, kao što je prikazano u 6.4.

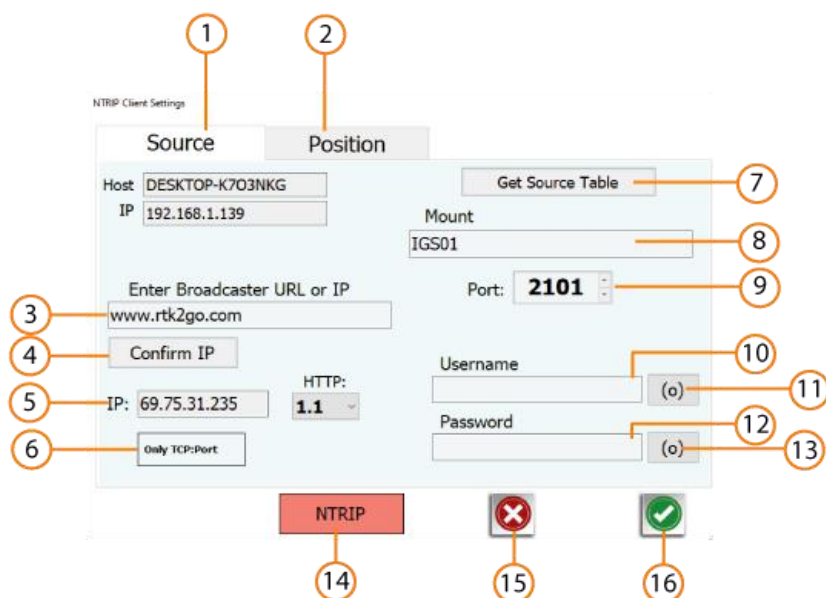


6.9.3.-AgDijagram



Grafički prikaz o podacima u modulima

1	Povezivanje	
2	Pozicioniranje	
3	Prenosnik, link sajta ili IP	Ukucaj link ili IP, Povezivanje preko (rtk2go sajt)
4	Potvrdi IP	
5	IP adresa i HTTP protokol	If you connect IMU directly to PCB don't have port for IMU
6	Samo TCP Port	
7	Prikaži tabelu baznih stanica	Prikaz tabele baznih stanica i omogućen je odabir povezivanja
8	Bazna stanica	Prikaz bazne stanice koje ste selektovali
9	NTRIP port prenosnika	
10	Korisničko ime	
11	(prikaz)	Prikaz korisničkog imena
12	Šifra	
13	(prikaz)	Prikaz šifre
14	Uključi / Isključi NTRIP	
15	Otkazi	
16	Gotovo	



6.10.2.-NTRIP Podešavanje(Odeljak o pozicioniranju)

1	Geo širina za ručno pozicioniranje	
2	Geo dužina za ručno pozicioniranje	
3	Način pozicioniranja	GPS pozicija Ručno postavljanje pozicije
4	Trenutna geo širina	
5	Trenutna geo dužina	
6	Trenutnu GPS poziciju postavi kao stalnu (ručnu)	
7	UDP Port	Postavi 0 na serijski port (USB/RS232) ili broj porta za UDP
8	GGA interval	Nekim provajderima kao VRS (Maschinenring, Sapos...) treba tvoja pozicija, bez nje, ne mogu da vam šalju podatke. Ovde postavite vreme koliko česte želite da šaljete poziciju, ili isključite
9	Uključi / Isključi NTRIP	
10	Otkazi	
11	Gotovo	

NTRIP Client Settings

Source

Position

Manual Fix:

Lat:

Lon:

Current GPS Fix:

Lat:

Lon:

To UDP Port

*Set to 0 for Serial

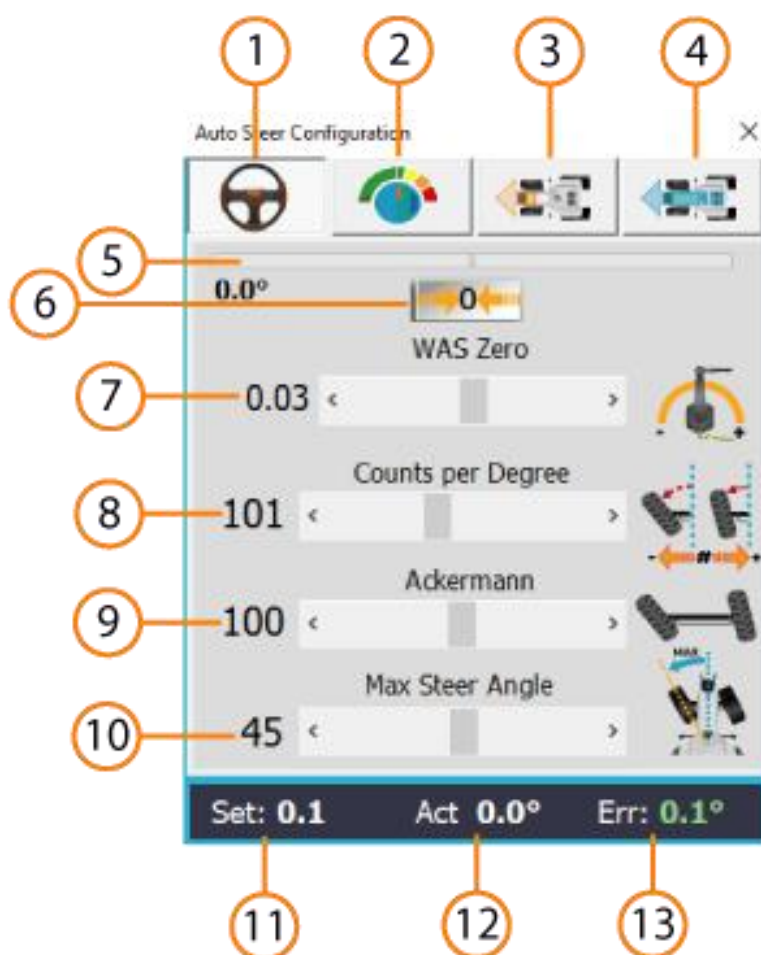
GGA Interval (secs)

0 = Off

7.-Podešavanje upravljanja volanom



Ikonica koja prikazuje trenutni ugao okrenutosti točkova kao i izračunati ugao, i dugme za otvaranje podešavanja upravljanja volana

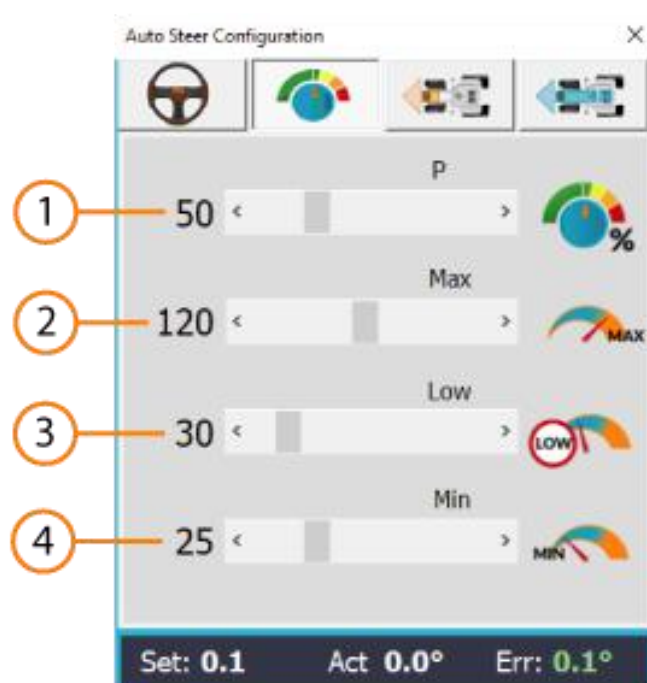


7.1.-Podešavanje upravljanja volanom (Odeljak upravljanja volanom)

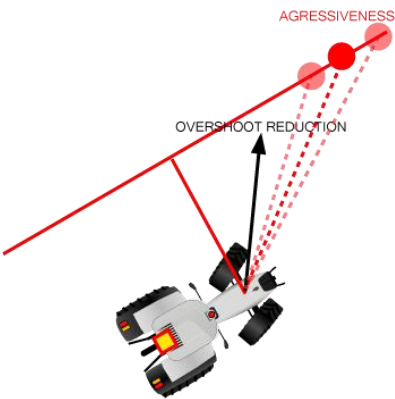
1	Upravljanje volanom	
2	Podešavanje napajanja	
3	Držanje pravca na prednjoj osovini	
4	Držanje pravca na zadnjoj osovini	Skraćenica PP
5	Indikator senzora točka upravljanja	WAS: Senzor točka upravljanja
6	Nula senzora točka upravljanja (Točkovi stoje pravo)	Vrednost ovog senzora je 0 kada su točkovi ispravljeni. Obavezno na početku rada izravnati točkove i postaviti tu vrednost senzora kao 0. Ovaj senzor vam omogućava da kada vrednost senzora nije 0, da se ravna ka nuli, te tako održava pravac u radu. VAŽNO PODEŠAVANJE I MORA SE POSTAVITI!
7	Ručno postavljanje nule senzora točka upravljanja	Za ručno podešavanje
8	A/D vrednost po stepenu	Skraćenica CPD Vrednosti A/D konvertera se kreću od -4000 do + 4000 (ukupno 8000) , ali vrednosti senzora točka upravljanja se kreću od 0 do 5V. Da bi uvideli za koliko stepeni su okrenuti točkovi - A/D vrednosti nisu praktične, delimo A/D vrednosti sa A/D vrednostima po stepenu. Kada su povećane, točkovi se sve više okreću po svakom stepenu. Kada su smanjene, sve manje se okreću ili se ne okreću.
9	Akerman geometrija upravljanja	Akermanova geometrija upravljanja je geometrijski raspored veza u upravljanju vozilom dizajniran za rešavanje problema točkova na unutrašnjoj i vanjskoj strani zavoja kojima je potrebno ucrtati krugove različitog radijusa.
10	Maksimalni ugao točkova	
11	Izračunati ugao točkova	Izračunat od strane programa AgOpenGPS-a
12	Stvarni ugao točkova	Podaci iz senzora točka upravljanja
13	Razlika uglova	Razlika između stvarnog ugla točkova i izračunatog ugla točkova

7.2.-Podešavanje napajanja

1	Brzina reagovanja motora	Pomnožena je sa razlikom uglova točkova, zatim dodata na minimalnu PWM vrednost da se generiše konačna instrukcija ka motoru. Što je veća brzina reagovanja motora, motor će brže da prati liniju, odnosno reaguje. Ali ako je previsoka, postoji mogućnost da će motor trzati. Ako je preniska, motor će presporo pratiti liniju vodilju, ili uopšte neće raditi.
2	Maksimalna PWM vrednost	Maksimalna PWM vrednost da se generiše instrukcija ka motoru.
3	Niska PWM vrednost	Što je vozilo bliže AB liniji, brzina reagovanja motora se linearno smanjuje od maksimalne do niske PWM vrednosti. Ovo sprečava prelazak preko linije kada je vozilo blizu, odnosno obezbeđuje nagli pokret ka liniji kada je vozilo daleko od linije.
4	Minimalna PWM vrednost	Koristi se za podešavanje minimalne količine snage da se prevaziđe otpor motora.



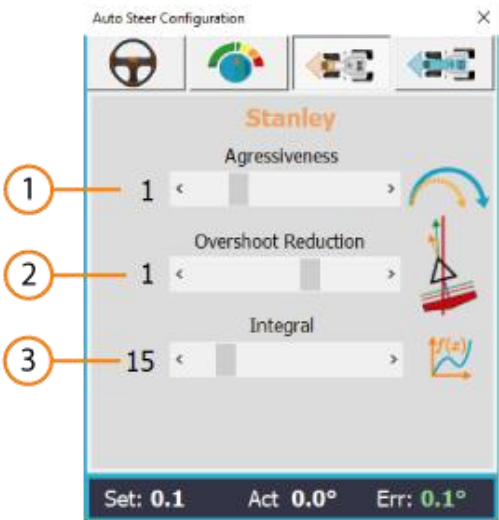
7.3.- Podešavanje upravljanja volanom (Odeljak o držanju pravca na prednjoj osovini)



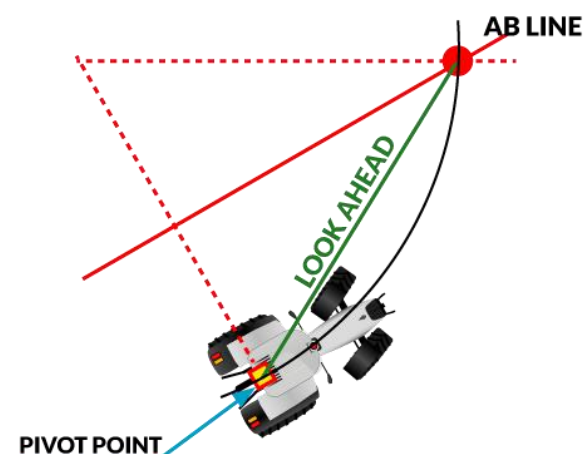
Ovaj metod koristi prednju osovину kao glavnu tačku. Gleda oba, razliku pravaca poprečne prave do AB linije i kretanja vozila. Poprečna prava je udaljenost od prednje osovine do najbliže tačke na AB liniji.

7.3.-Držanje pravca na prednjoj osovini

1	Agresivnost	Što je veća agresivnost, to brže okreće volan ka AB liniji, rizikujući da pređe istu
2	Sprečavanje prelaska preko linije	Radi u skladu sa agresivnosti s ciljem da spreči prelazak preko AB linije. Balansirajte ova dva parametra za najbolje performanse, da ne bude odstupanja od AB linije kao i da se spreče trzanja, nagli i brzi prelasci preko AB linije.
3	Integral	Koristi drugi izvod (nelinearne metode upravljanja volanom) da održi vozilo na liniji. Kako se vozilo približava liniji, potrebno je okretati volan od linije da se spreči prelazak iste, kao i vraćanje na drugu stranu.



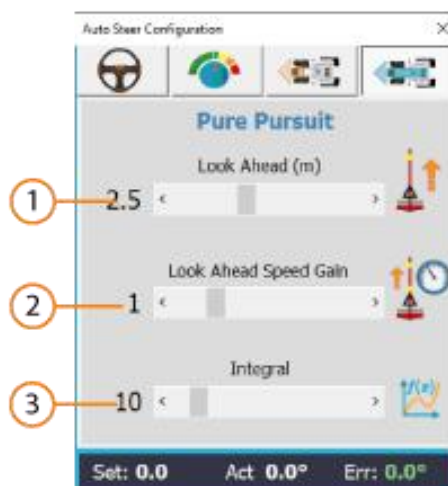
7.4.-Podešavanje upravljanja volanom (Odeljak o držanju pravca na zadnjoj osovini)



Ovaj metod s ciljem držanja pravca koristi vazdušnu liniju ka AB liniji . Vozilo treba usmeriti na tu liniju koristeći ugao točkova koji je potrebno izračunati. Ovde, glavna tačka je na zadnjoj osovini.

7.4.-Držanje pravca na zadnjoj osovini

1	Vazдушna linija	Udaljenost u metrima do tačke na AB liniji
2	Dužina vazdušne linije u odnosu na brzinu	
3	Integral	Koristi drugi izvod (nelinearne metode upravljanja volanom) da održi vozilo na liniji. Kako se vozilo približava liniji, potrebno je okretati volan od linije da se spreči prelazak iste, kao i vraćanje na drugu stranu.



7.5.-Vozi i izračunaj

Ako pritisnete donji levi ugao, ova funkcija se aktivira

1	Kreni	Poveži upravljanje volanom, čak i ako ne postoji AB linija, vozi pravo. Možemo promeniti ugao sa strelicama.
2	Povećaj levo/desno	1 stepen se povećava levo ili desno
3	Nula	Postavlja se ugao u 0, ili ako je 0, na +5
4	PWM	Prikaz PWM za motor
5	REC	Izračunavanje ugla točkova, vozi i biće prikazan ugao.
Ove funkcije nam pomažu da pravilno podesimo parametre kod podešavanja upravljanja volanom (7.1), Nule senzora točka upravljanja, CPD-a, Akerman-a i maksimalnog ugla točkova.		



8.- Glavna tačka upravljanja volanom



Prisitiskom na dugme, menjate poziciju nulte tačke. P je za nultu tačku na zadnjoj osovini i S je za nultu tačku na prednjoj osovini.
Mali brojevi iznad ikonice su izračunavanja integrala.

11.-Indikator stanja upravljanja volanom

Indikator boje vam daje podatak o stanju upravljanja volanom. Pravac ove ikonice se okreće kao i točkovi vozila.

Označene su 4 boje koje daju podatke o stanju upravljanja volanom.



Ljubičasta

Nije povezan AutoSteer modul



Crvena

Povezan AutoSteer modul, ali onemogućen



Narandžasta

AutoSteer modul povezan i omogućen, ali u programu isključen.



Zelena

Sve je povezano i omogućeno.

AgOpenGPS Displej (Njiva otvorena)



17.- Markeri

18.-Boja mapiranja

19.-AB linija

20.-Autosteer

21.-Uvratine

22.-Automatske sekcije (radna površina, trag vozila i radne mašine)

23.-Ručne sekcije (radna površina, trag vozila i radne mašine)

24.-Kružna AB linija

25.-AB linija

26.- AB kriva

27.-Granična linija njive

AgOpenGPS Displej (Njiva otvorena, AB Linija uključena)

Kada se napravi i uključi AB linija, u donjem delu se pojave nove ikonice sa novim funkcijama, one se sve mogu sakriti u opštim podešavanjima i podmeniju o ikonicama (3.7)



28.- Označi kao glavnu tačku

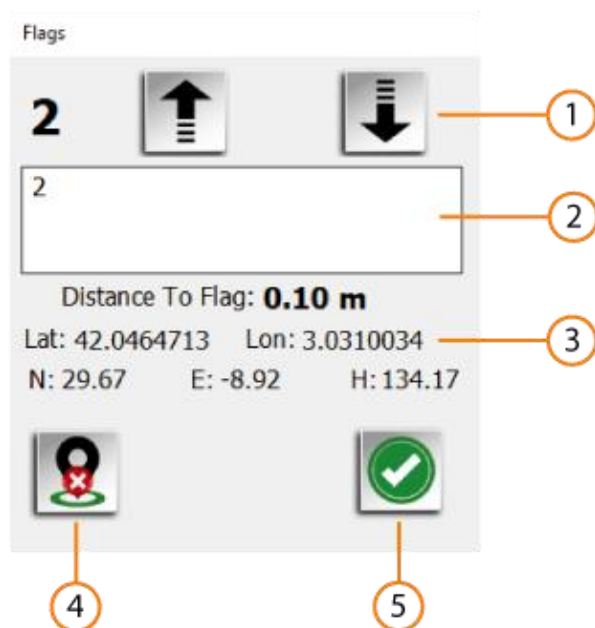
29.- Podešavanje AB linije

30.- Preskakanje u uvratinama

31.- Preskakanje u uvratinama

17.-Markeri

7.5.-Markiraj		
AgOpenGPS vam dozvoljava da markirate sve što želite		
1	Strelice odabira	Prelazak preko svih markirnih tačaka
2	Lista markirnih tačaka	
3	Podaci (GPS) o tačkama	
4	Obriši markirnu tačku	
5	Gotovo	



18.-Boja mapiranja



Ikonica koja prikazuje trenutnu verziju, i služi kao dugme za otvaranje odabira boja.

Možete izabrati bilo koju boju za mapiranje



1.-Dnevni režim

2.-Noćni režim

3.- Otvori/Zatvori odabir boja

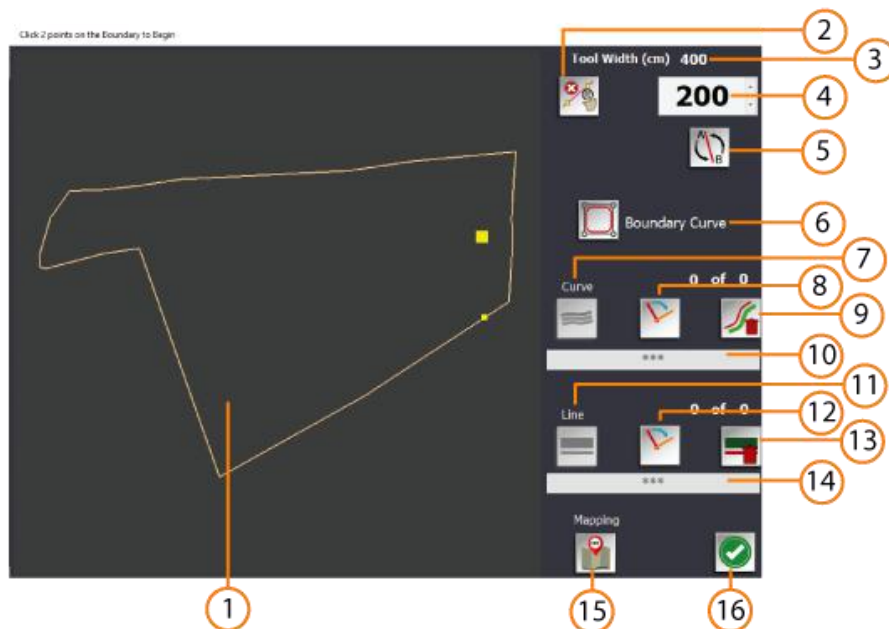
4.-Gotovo

5.-Izaberi boju

19.-AB Linija

1	Mapa njive	Na mapi njive možete napraviti AB linije, prikazane su i one koje postoje.
---	------------	--

		Da napravite novu AB liniju, morate selektovati 2 tačke na granici (te tačke se mogu i obrisati). Linija između tačaka se pravi koristeći ikonicu 7 "Kriva" ili ikonicu 11 "Linija".
2	Obriši tačku	
3	Širina radne mašine	
4	Udaljenost do granice	Po početnim podešavanjima je pola širine radne mašine
5	Promeni smer AB linije	
6	Granična kriva	Napravi krivu prateći granicu
7	Kriva	Za ručno podešavanje
8	Kružne krive	
9	Obriši označenu krivu	
10	Podaci o krivi	Pravac kretanja i vreme.
11	Linija	
12	Kružne linije	
13	Obriši označenu liniju	
14	Podaci o liniji	Pravac kretanja i vreme.
15	Mapiraj	Prikazano u mapi
16	Gotovo	



20.-Autosteer

Ova ikonica je dugme za aktivaciju AutoSteer-a (zeleno, ako je aktivan AutoSteer), ako je deaktiviran, onda je prikazana crvene boje.

Slovo prikazuje opciju koja je izabrana u podešavanjima 3.1.4, M za ručnu i R za automatsku.

3.1.4.1.- Dugme koje daje mogućnost softveru da prati stanje dugmeta volana.



Zeleno

Uključeno



Crveno

Isključeno

21.-Uvratine



Zeleno

Uključeno



Crveno

Isključeno

Podešavanje uvratina u 3.4

22.-Automatske sekcije (Radna površina, trag radne mašine)



Uključeno



Isključeno

Ovo dugme daje mogućnost kontrole sekcija preko mašinskog modula.

Možete videti da li su sekcije uključene ili isključene u displeju sekcija (9)

23.-Ručne sekcije (Radna površina, trag radne mašine)



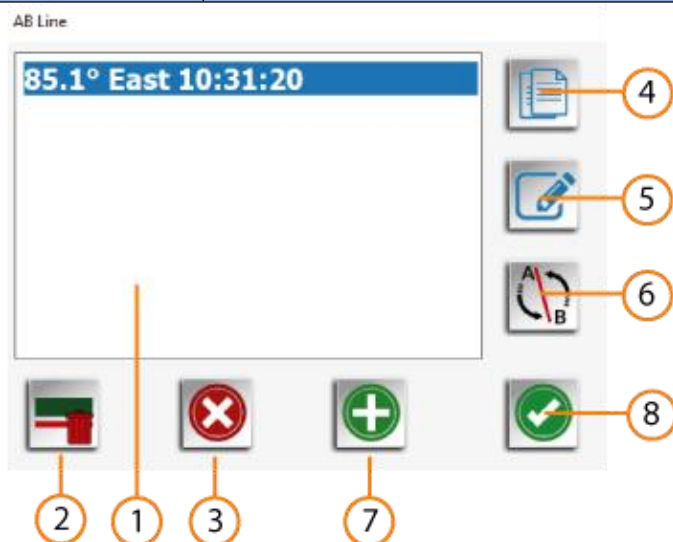
Uključeno



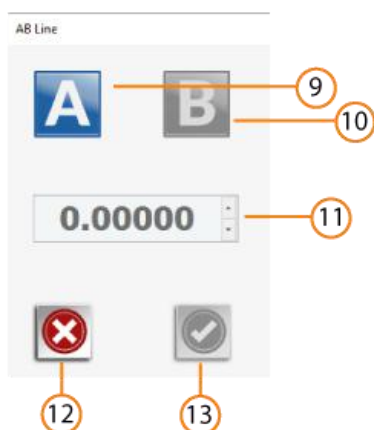
Isključeno

Kontrolišete ručno rad sekcija. Možete upravljati radom pojedinačnih sekcija u displeju sekcija. (9)

25/26.-AB Linija/Kriva		
1	Lista linija	
2	Obriši označenu liniju	
3	Otkazi	
4	Dupliraj liniju	
5	Podesi liniju	
6	Promeni smer linije	
7	Dodaj AB liniju	Otvora se novi prozor
8	Gotovo	

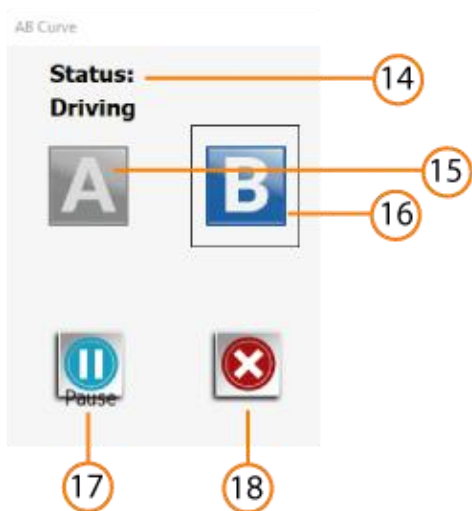


Novi prozor vam omogućava da napravite još jednu AB liniju vožnjom od A do B.



9	Tačka A
10	Tačka B
11	Smer kretanja
12	Otkazi
13	Gotovo

Ovaj prozor vam omogućava da napravite novu putanju u izgledu (A do B)
krive



14	Stanje
15	Tačka A
16	Tačka B
17	REC/Pause
18	Otkazi

27.-Granična linija njive

Ovo dugme pretvara liniju u granicu njive.

Kada je aktivirano, pojavljuje se nova opcija.



1 Uključi / Isključi

Uključuje ili isključuje praćenje linije, kada je uključeno linija se prati i dobija se poruka na ekranu.

28.-Postavi kao glavnu tačku



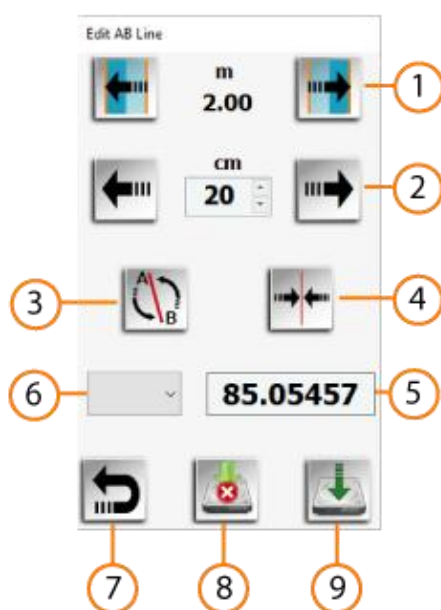
Ovo dugme postavlja liniju kao glavnu ili nultu tačku, odnosno marker.

29.-Podešavanje AB linije

1

Pomeri pola linije

2	Pomeri celu liniju	
3	Promeni smer	
4	Postavi kao glavnu tačku	
5	Pravac kretanja	Možete ručno podesiti pravac kretanja
6	Podesi pravac kretanja	0/90/180/270 stepeni
7	Otkazi i vrati se	
8	Gotovo ALI ne sačuvaj	
9	Gotovo i sačuvaj	



30.-Preskakanje u uvratinama

Automatska preskakanja u uvratinama kao što je prikazano na slici



Omogućeno

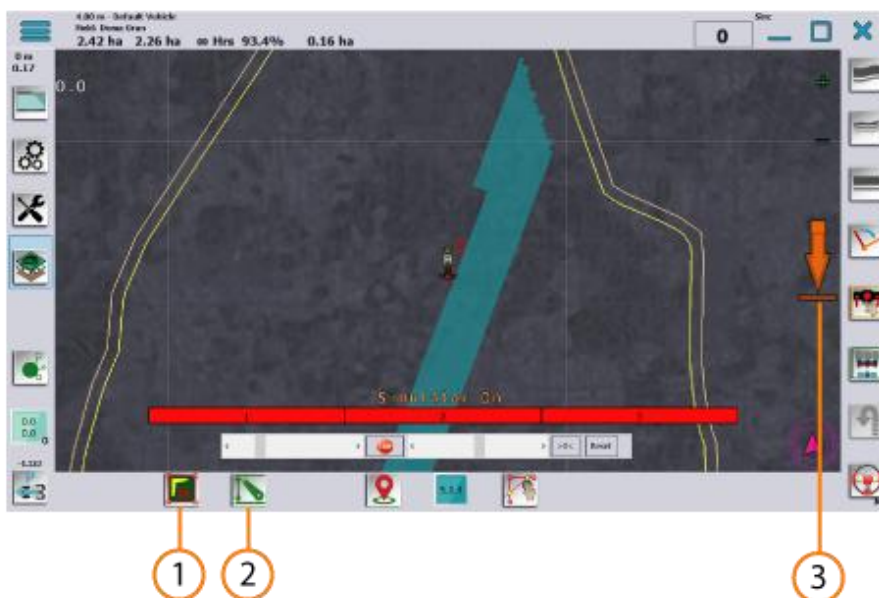


Onemogućeno

31.- Preskakanje u uvratinama

Lista sa opcijama preskakanja u uvratinama (0 do 10)

32.- Uvratine(aktivne)



- 1 Uključi/Isključi
- 2 Uključi/Isključi podizanje i spuštanje zakačne mašine
- 3 Strelica za podatke o podizanju i spuštaju zakačne mašine