

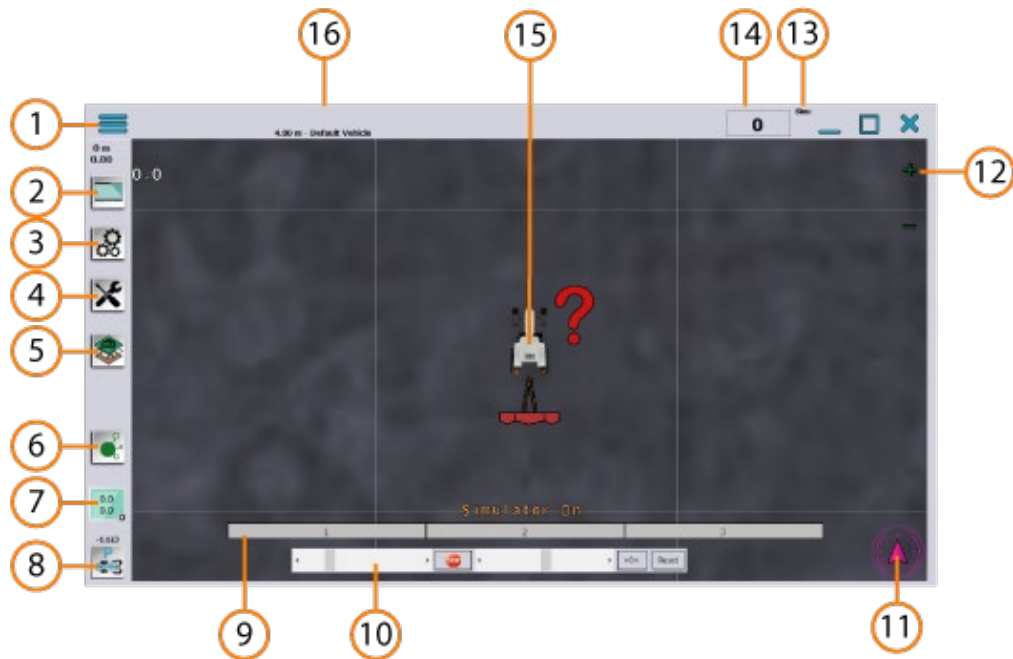


VERSION 5
SMOOTH LINE

AgOpenGPS

MANUAL

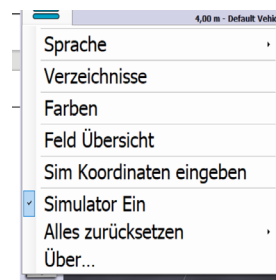
AgOpenGPS Hauptbildschirm



- 1.- Hauptmenü
- 2.- Anzeige Einstellungen
- 3.- Generelle Konfiguration
- 4.- Werkzeuge
- 5.- Feld Menü
- 6.- AgIO starten
- 7.- Lenkunseinstellungen
- 8.- Lenkunsmodus (Stanly oder PurePursuit)
- 9.- Teilbreiten
- 10.- Simulator
- 11.- Lenkungs Indikator
- 12.- Zoom Knöpfe
- 13.- GPS Modus
- 14.- Geschwindigkeit
- 15.- Auf Traktor drücken um Vor- und Rüchwärtsindikator zurückzusetzen
- 16.- Feld und Fahrzeuginformation

1.- Hauptmenü

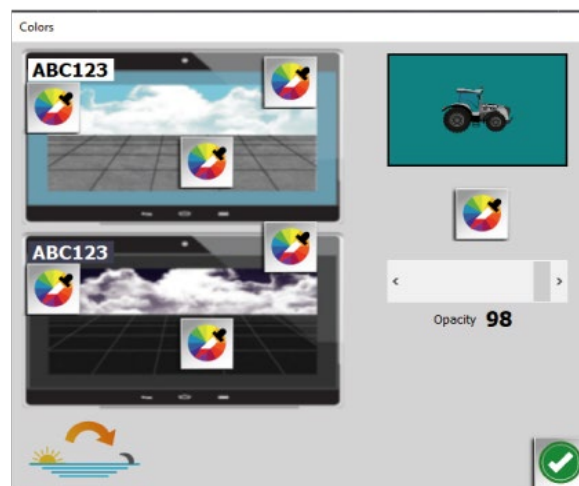
Allgemeine Einstellungen



Sprachen

Verzeichniss zum Abspeichern für AgOpenGPS

Farben



Farben können separat für Tag und Nachtmodus eingestellt werden.

Der Traktor kann als Dreieck oder als Traktor dargestellt werden.

Feld Übersicht



Kleines Fenster mit dem bearbeiten Feld

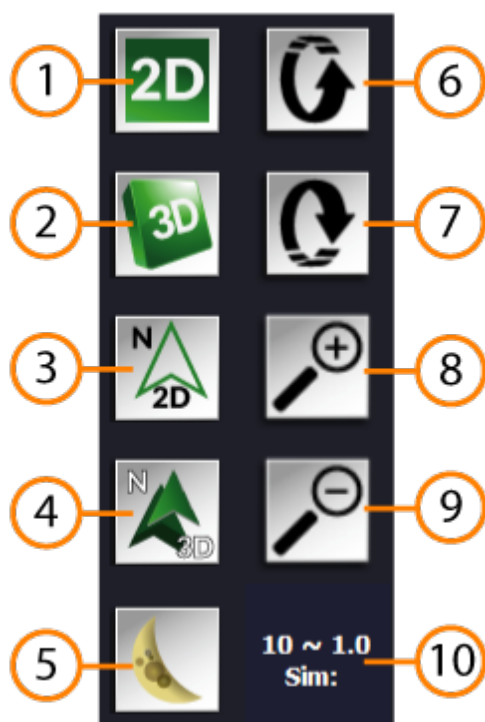
Simulator Koordinaten eingeben.

Simulator Ein- oder Ausschalten

Alles auf Standart zurücksetzen

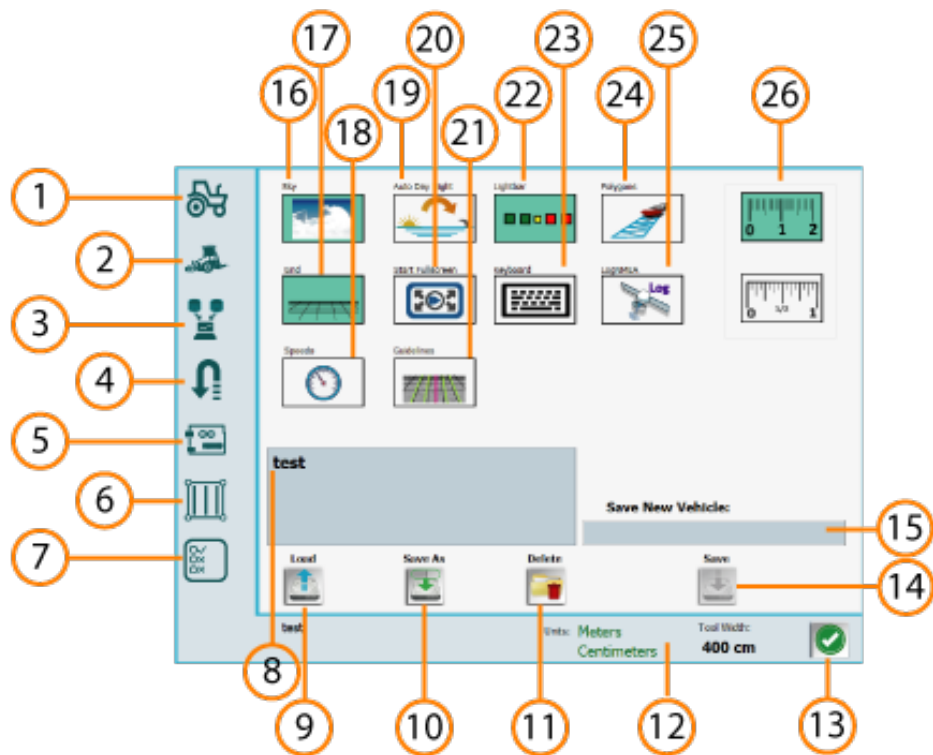
Infos über AgOpenGPS, Entwickler und Lizenz

2.- Anzeige



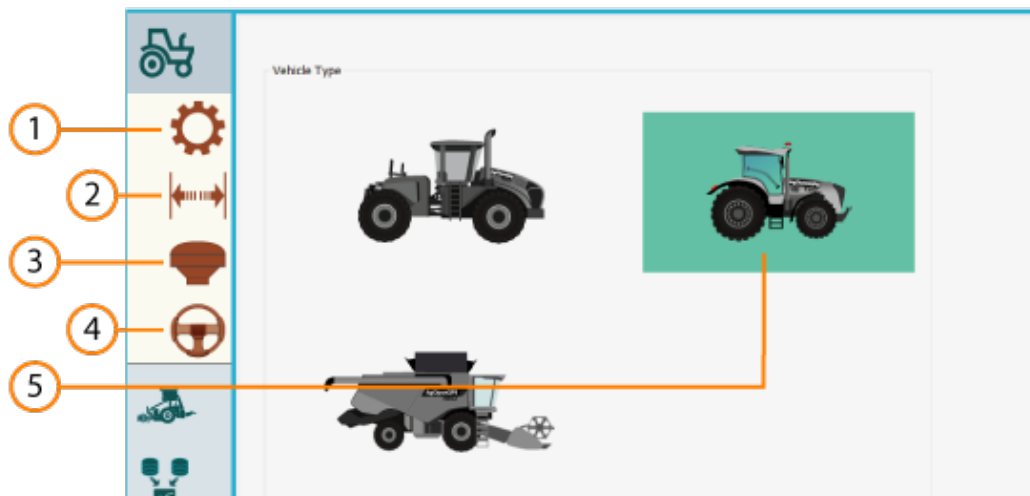
1	2D Anzeige	6	Ansicht nach oben
2	3D Anzeige	7	Ansicht nach unten
3	2D Norden	8	Vergrößern
4	3D Norden	9	Verkleinern
5	Tag/Nacht	10	Performance Monitor

3.-Allgemeine Einstellungen



Untermenü		Laden/Speichern		EXTRAMENU	
1	Fahrzeug Konfiguraton	8	Gespeicherte Fahrzeugen	16	3D Himmel
2	Geräte	9	Laden	17	Gitternetz
3	Datenquellen	10	Sichern als	18	Tachometer
4	Uturn c	11	Fahrzeug löschen	19	Tag/Nacht Automatik
5	Arduino	12	Fahrzeug Information	20	Im Großbild starten
6	Fahrgassen	13	Ausgang	21	Extra Führungslinien
7	Knöpfen ein/ausblenden	14	Sichern g	22	Lichtbalken anzeigen
		15	Name	23	Bildschirmtastatur
				24	Polygone beim Markieren
				25	GPS Daten loggen
				26	CM oder Zoll

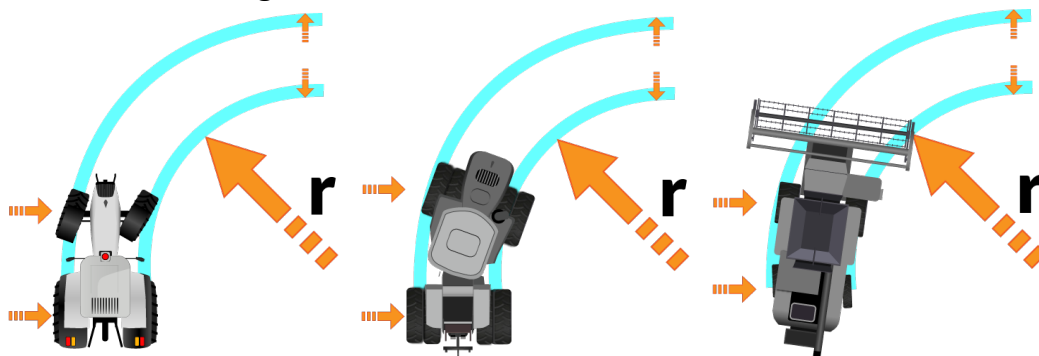
3.1.- Fahrzeug



3.1.1	Art
3.1.2	Abmessungen
3.1.3	GPS
3.1.4	Lenkoptionen
3.1.5	Ausgesuchtes Fahrzeug
3.1.1	Type

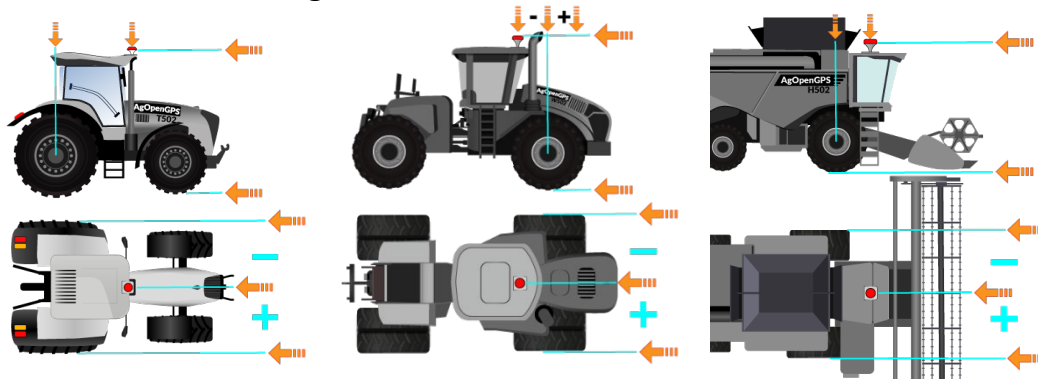
3.1.1.- Type
4WD Traktor
Standard Traktor
Mähdrescher

3.1.2.- Abmessungen



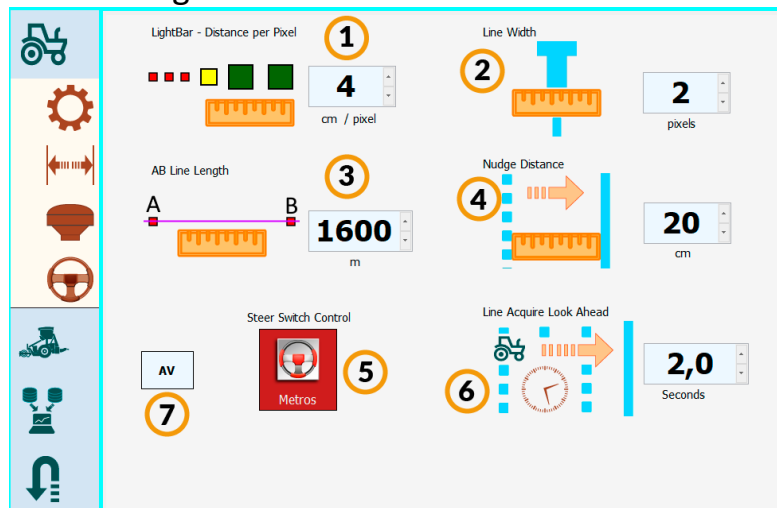
Radstand	Abstand zwischen Vorder- und Hinterachse (mitte)
Spurweite	Abstand der Räder (Mitte zu Mitte)
Radius	Minimaler Wenderadius in cm/in

3.1.3.- Antennenkonfiguration



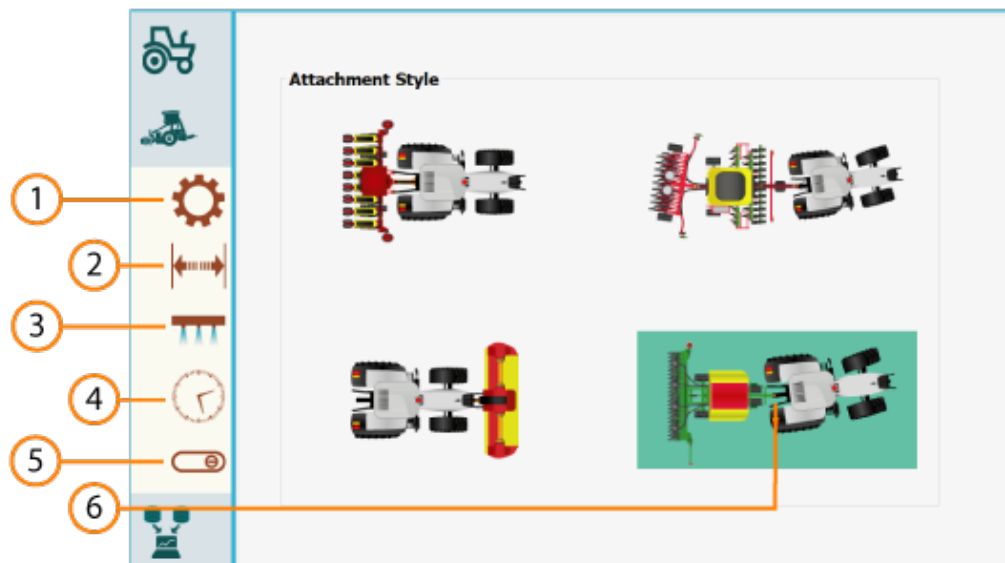
Abstand	Antennenabstand zum Drehpunkt in cm/in (Hinterachse)
Höhe	Abstand zwischen Antenne und Boden in cm/in
Versatz	Abstand zwischen der Antenne und der Mittelachse des Fahrzeugs, positiv nach rechts, negativ nach links in cm/in

3.1.4.- Lenkeinstellungen



1	Lichtbalken	Abstand in cm/in für jeden Rahmen
2	Linienbreite	In Pixeln
3	AB Line Verlängerung	In meters distance A to B
4	Spur verschieben	Standartabstand in cm
5	Aktivieren der Lenkung über den Arduino	
6	Vorraussehen um Führungsline zu übernehmen	Zeit in Sekunden
7	AV – Winkelgeschwindigkeit	Beta. Lenkwinkel ohne Sensor berechnen mit Kompass.

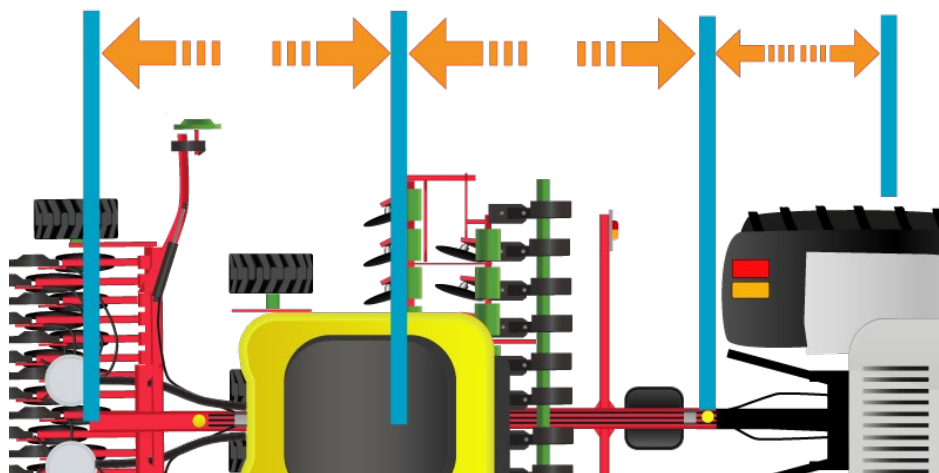
3.2.- Geräte



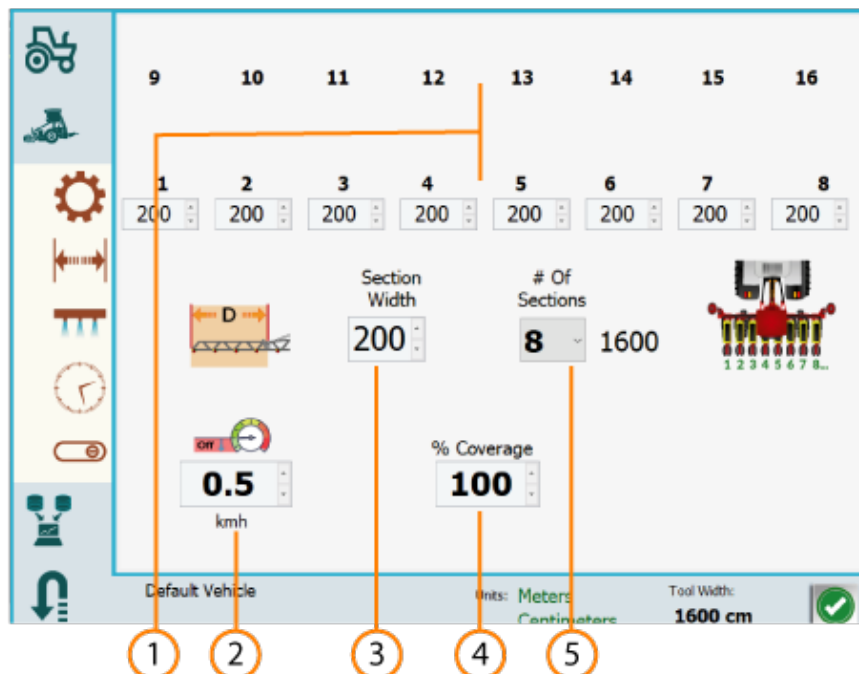
3.2.1	Art Gerät
3.2.2	Abmessungen
3.2.3	Teilbreiten
3.2.4	Einstellungen
3.2.5	Work Arbeitsschalter
3.2.6	Ausgewähltes Gerät

3.2.1.- Geräteart
Hinten fix angehängt
Zweifach gezogen
Frontanbau
Gezogen

3.2.2.- Abmessungen
Abstand zur Befestigung, unterschiedliche Abstände für jede Befestigungsart

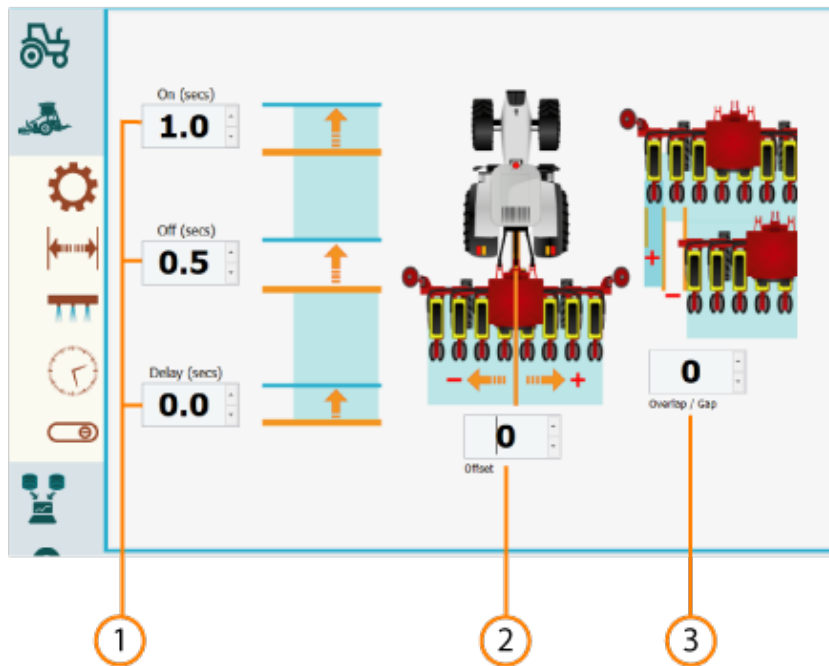


3.2.3.-Teilbreiten	
1	Breite der Teilbreite
2	Geschwindigkeit, unterhalb derer Teilbreiten deaktiviert sind
3	Breite, wenn Sie die Anzahl der Teilbreite ändern, haben alle neuen diese Breite in cm
4	% Abdeckung für Abschaltung
5	Anzahl der Teilbreiten und Gesamtbreite



3.2.4.-Einstellungen

1	Zeit in Sekunden für Die Aktivierung und Verzögerung
2	Seitenversatz positiv nach rechts, negativ nach links in cm
3	Überlappung Überlappungsabstand in positiv Auslassen negativ



3.2.5.- Arbeitsschalter

Aktivieren

Active Low

Manuelle Steuerung für
Arbeitsschalter

Work Switch

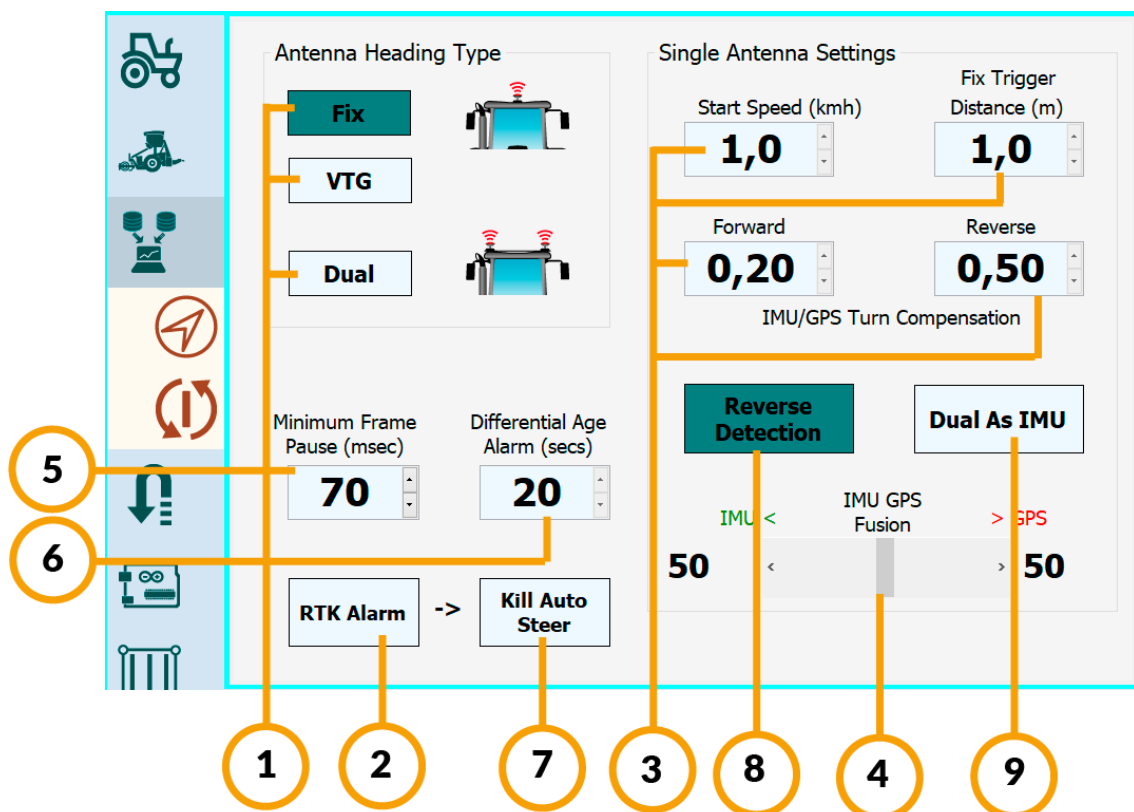
Enable Work Switch

Active Low

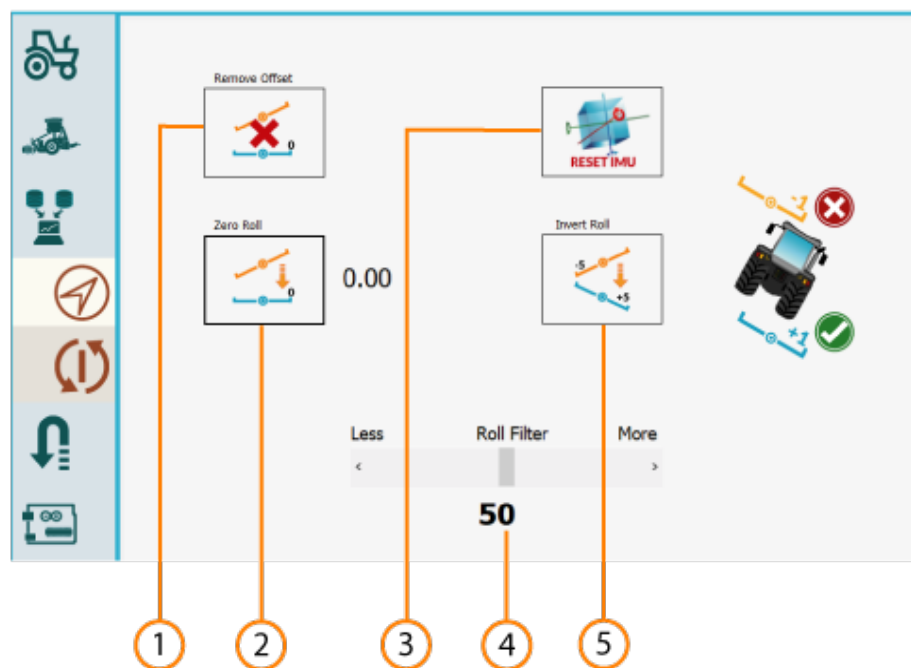
Work Switch Controls Manual

3.3.- GPS

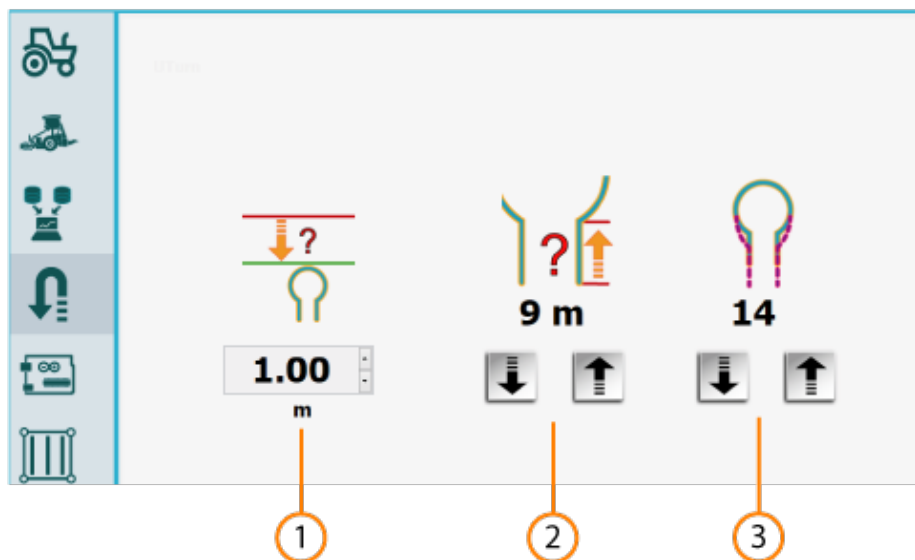
3.3.1.- Richtung		
1	Antennentyp	Einzelantenne: Fix or VTG Dual
2	RTK Alarm	Bildschirmmeldung, wenn RTK verloren geht
3	Einstellungen für Einzelantenne	Fix trigger Abstand: Abstand in Metern, um die Erkennung von Bewegung zu starten Startgeschwindigkeit: Minimale Geschwindigkeit, um die Erkennung von Bewegungen zu starten Forward: Distance to start recognizing forward movement Reverse: Distance to start recognizing reverse movement
4	Filter für Richtung (Heading)	Fusion GPS und Kompass(IMU), mehr GPS oder mehr IMU
5	Frame Pause	Minimalzeit zwischen dem Empfang zweier GPS Positionen. Bei 8Hz = 125ms, Minimum frame pause sollte +/- 70ms sein
6	Korrekturdaten Alter	Zeit bis zum Ausgeben eines Alarmsignales bei fehlenden Korrekturdaten
7	Lenken Deaktivieren	Ohne RTK wird die Lenkung deaktiviert.
8	Rückwärtsfahrt Erkennung	Programm erkennt rückwärts fahren.
9	Dual as IMU	Benützt Dual Heading als IMU. Funktioniert nur bei FIX to FIX. Diese Funktion ist hilfreich am Hang bei sehr starken Seitenzug.



1	Korrektur Entfernen
2	Auf 0 stellen
3	IMU (Kompass) zurücksetzen
4	Neigung filtern
5	Neigung umkehren

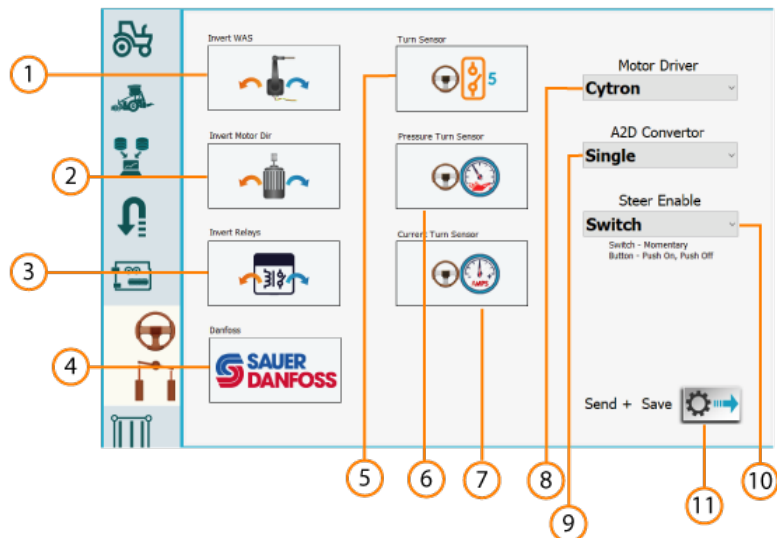


3.4.-Uturn Einstellungen (Automatisches Wenden)	
1	Abstand zur Grenze
2	Verlängerung U-Turn Linie
3	Ein- und Ausfahrt glätten



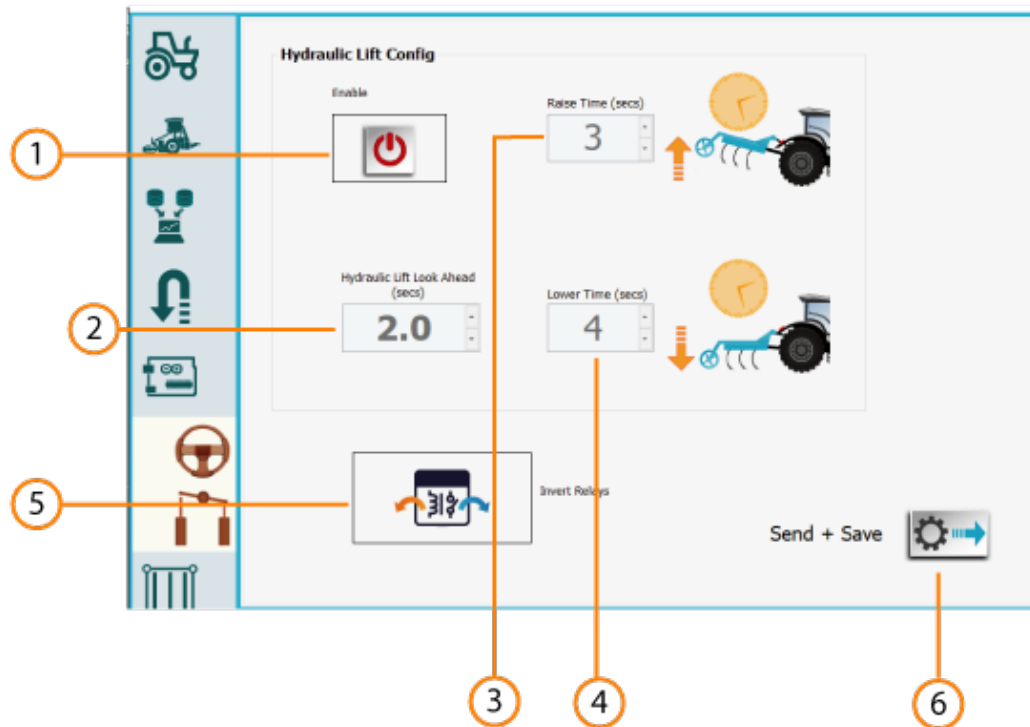
3.5.1- Arduino-Lenkkonfiguration

1	Lenkwinkelsensor umkehren	Rechts lenken positiver Wert/ Links negativer Wert
2	Motor umkehren	
3	Relais umkehren	
4	Danfoss	Spezielle Konfiguration für Danfoss aktivieren
5	Drehsensor	Wenn aktiviert, erscheint das Feld für die Counts-Auswahl
6	Pressure Turn Sensor	Wenn aktiviert, erscheint das Feld für die Druck-Auswahl
7	Amperemeter Turn Sensor	Wenn aktiviert, erscheint das Feld für die Ampere-Auswahl
8	Auswahl Motortreiber	Cytron oder IBT2
9	A2D Konverter	Einzel- oder Differentialmodi
10	Lenkung ermöglichen	Keine, Schalter oder Taste
11	Senden und Speichern	<u>Änderungen an den Arduino schicken! Wichtig!</u>

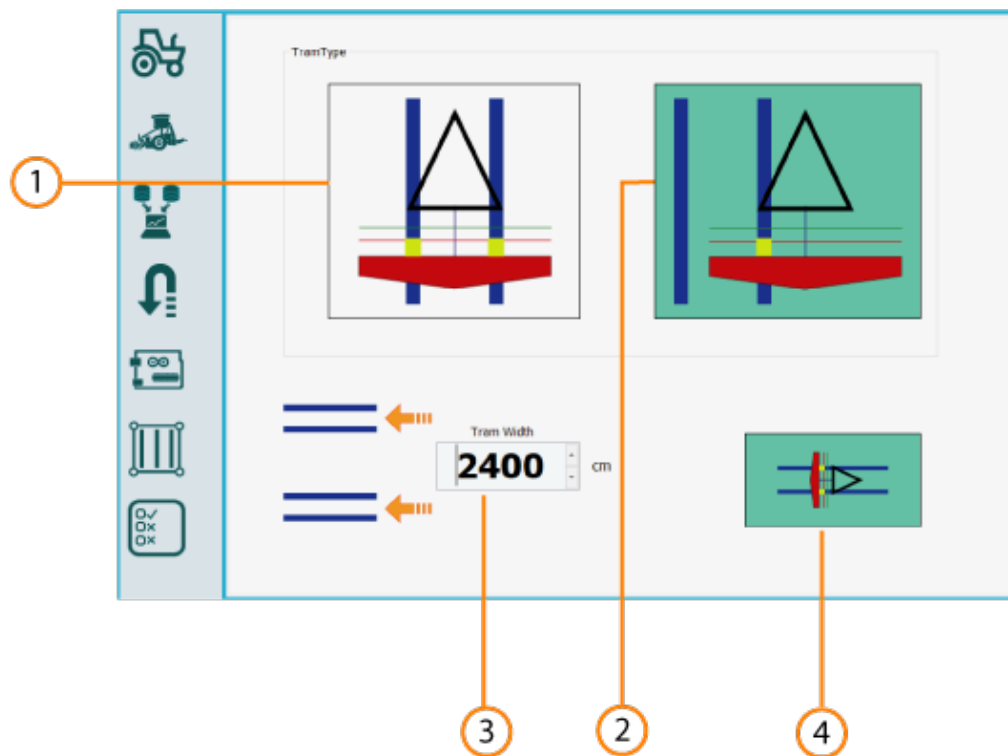


3.5.2- Hydraulik Einstellungen

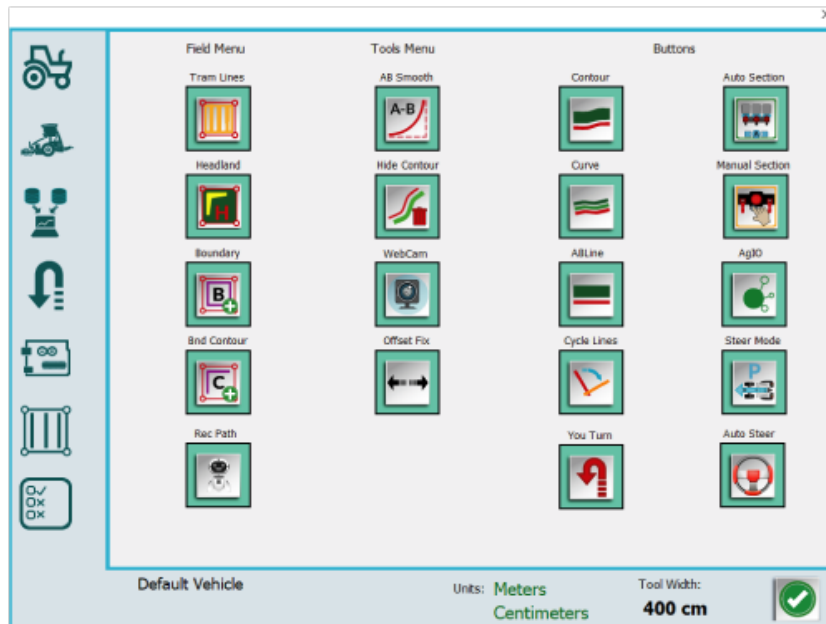
1	Aktivieren	
2	Vorrausschauen um zu aktivieren	Zeit in Sekunden, die das Programm freut sich auf hydraulischen Aufzug
3	Zeit anheben	Zeit in Sekunden
4	Zeit absenken	Zeit in Sekunden
5	Relais umkehren	
6	Schicken und speichern	<u>Obligatorisch für jede Änderung in diesem Menü</u>



3.6.- Fahrgassen		
1	Fahrgasse in einem Durchgang	
2	Fahrgasse in zwei Durchgängen	
3	Abstand	
4	Automatische Fahrgassen für Teilbreiten	Schaltet eine Teilbreite aus wenn sie sich über der Fahrgasse befindet



3.7 Knöpfe aktivieren



Symbole in der Software ein- oder ausblenden

4.-Werkzeuge





4.1.- Kurve glätten

1	Activate AB Curve
2	Je höher der Wert umso gerader wird die Kurve
3	Nur für jetzt Verwenden, oder speichern oder den Vorgang abbrechen



4.2.- Löschen von Konturpfaden

1	Löschen aller erstellten Konturpfade
---	--------------------------------------



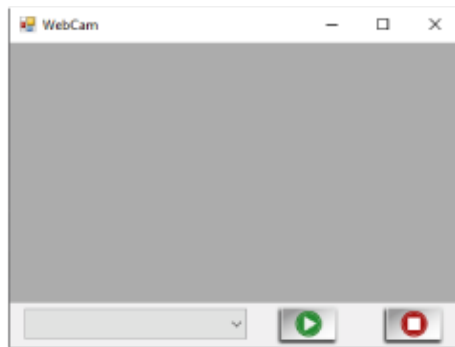
4.3.- Die bearbeitete Fläche löschen

1	Löschen aller Teilbreiten und Konturen
---	--



4.4.- Lenkdiagramm

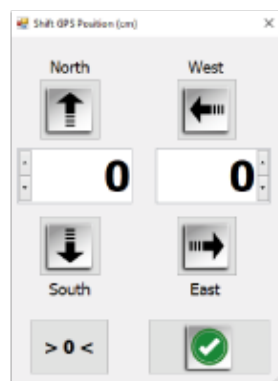
1	Echtzeit-Diagramm des aktuellen und des berechneten Lenkwinkels
---	---



4.5.- Videokamera

1

Kleines Fenster für Webcam-Ausgangssignal



4.6.- GPS Position verschieben

1

GPS-Position in cm/in

2

Nord/Süd

3

West/Ost

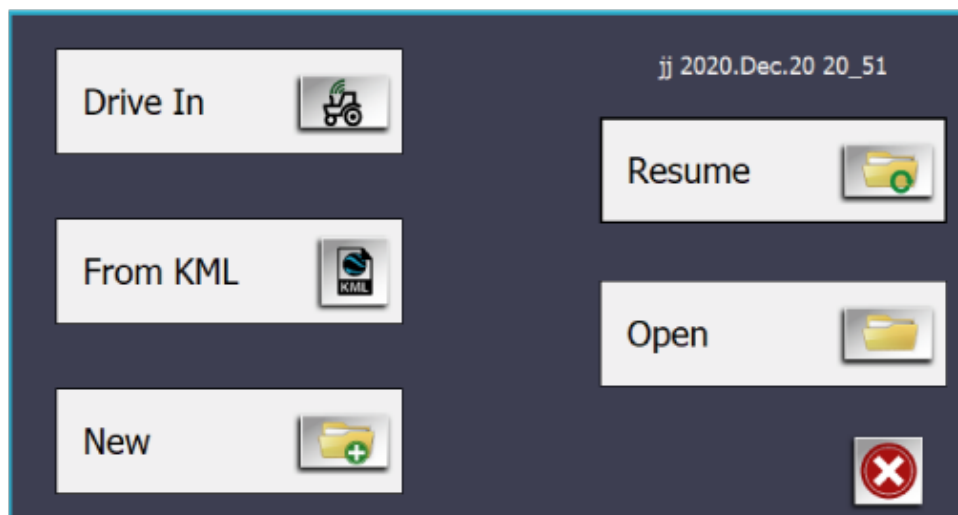
4

Zurücksetzen

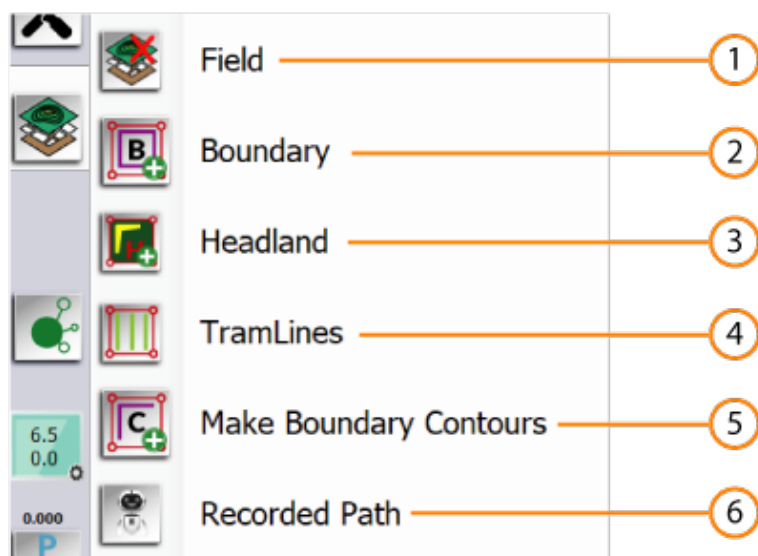
5.1.a- Feldmenü (kein Feld geöffnet)

Dieses Fenster wird angezeigt, wenn kein Feld geöffnet ist

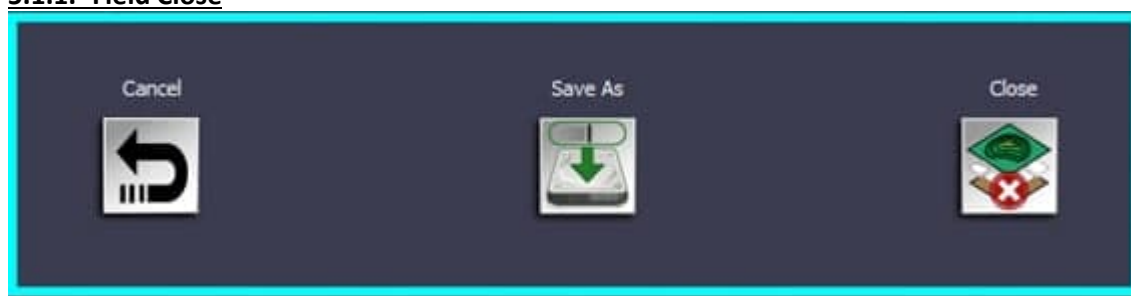
1	Drive in	Wurde das Feld schon erstellt. Einfach in das Feld fahren und drücken
2	From KML	Importieren von KML-Dateien, die mit Google Earth erstellt wurden
3	New	Erstellen Sie eine neue Felddatei, fügen Sie Name, Datum hinzu...
4	Resume	Fortsetzen der Arbeit im zuletzt geöffneten Feld (letztes Feld in der oberen rechten Ecke angezeigt)
5	Open	Offened zuvor gespeichert Feld
6	Cancel	Abbruch



5.1.b.- Field Menu



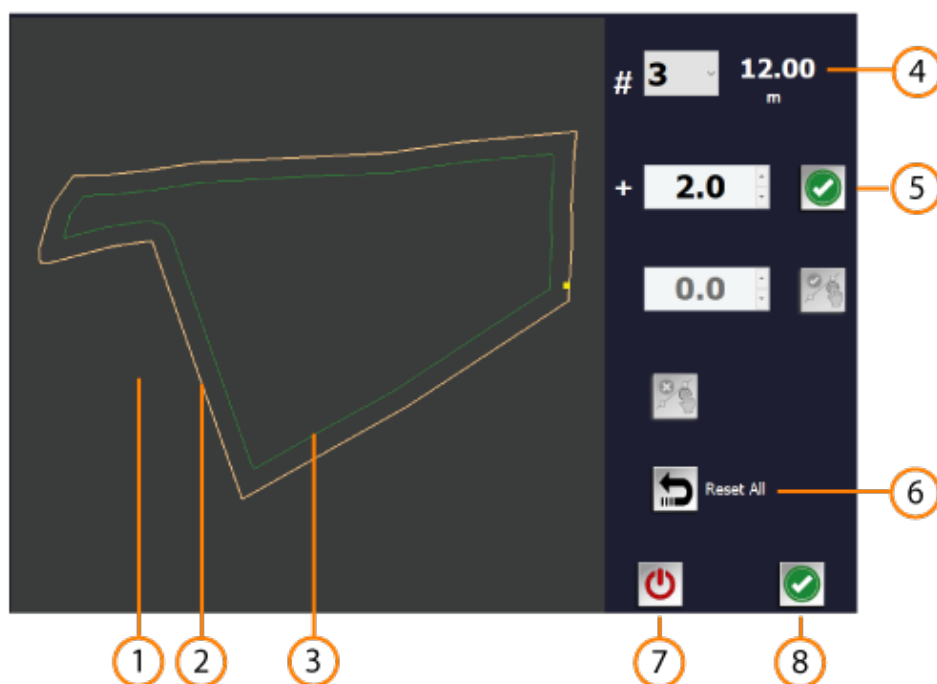
5.1.1.- Field Close





5.1.2- Boundary		
1	Feld löschen	
2	Grenzen löschen	
3	Google Earth importieren	Importieren von KML-Dateien, die mit Google Earth erstellt wurden
4	Neu Grenze hinzufügen	Sie können neue Begrenzungsfahrten in oder mit der KML-Datei hinzufügen
5	Fertig	
6	Durchfahren erlauben	

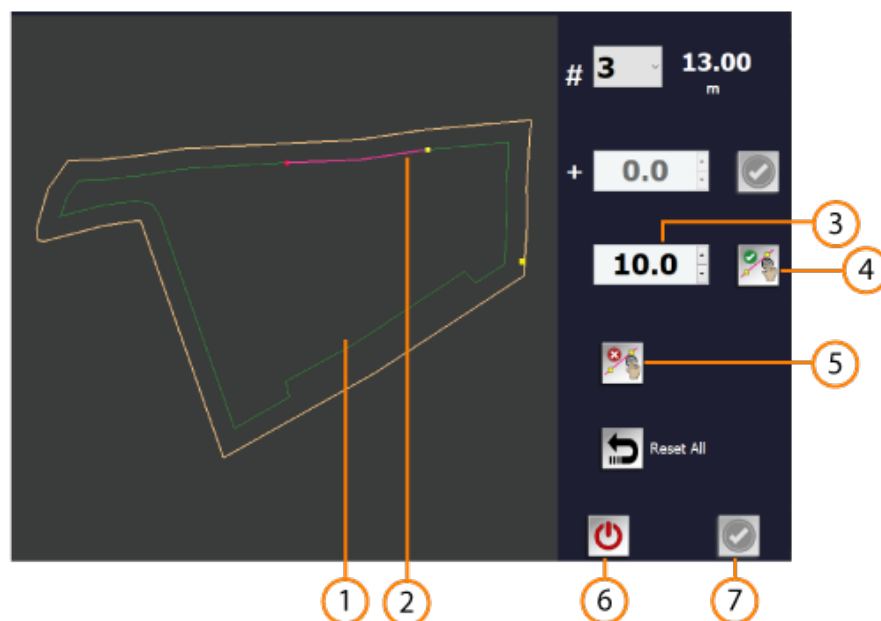
5.1.3.a- Vorgewende erstellen		
1	Feldkarte	
2	Aussengrenze	
3	Vorgewende	
4	Anzahl von Fahrten	Vorgewende berechnet mit der Anzahl der Durchläufe multipliziert mit der Breite des Gerätes
5	Zusätzliche Breite	Sie können zusätzliche Breite in Metern hinzufügen
6	Alle zurücksetzen	
7	Abbrechen	
8	fertig	



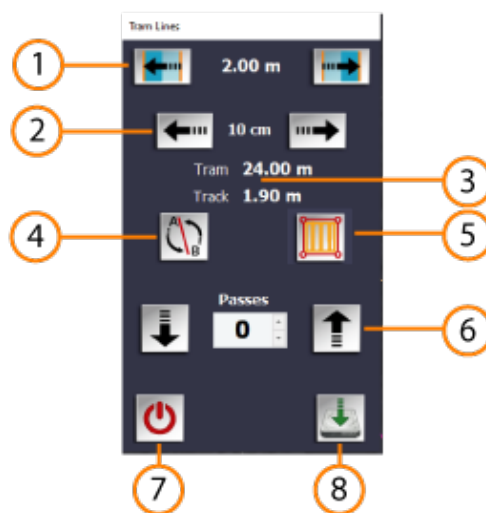
Wenn das Vorgewende aktiv ist, werden neue Schaltflächen am unteren Rand des Fensters angezeigt

5.1.3.b- Vorgewende (ändern)

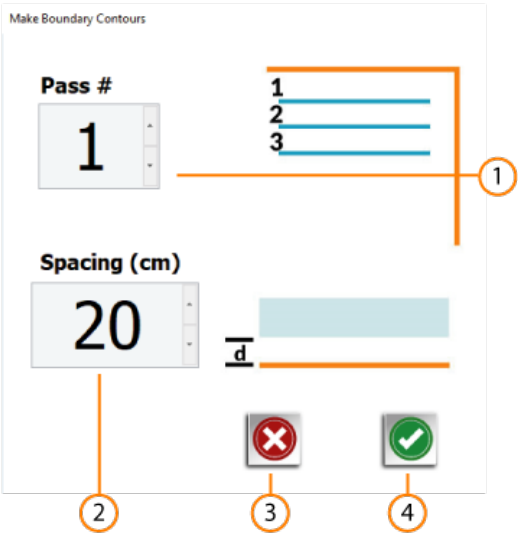
1	Geändertes Vorgewende	
2	Ausgewähltes Vorgewende zum Ändern	Auswahl durch Berühren von zwei Punkten in der Karte
3	Entfernung	Abstand in Metern zur Modifikation, positiv für die Innere Richtung, negativ für die Äußere Richtung
4	Überprüfen der Änderung	
5	Änderungen rückgängig	
6	Deaktivieren	
7	Fertig	



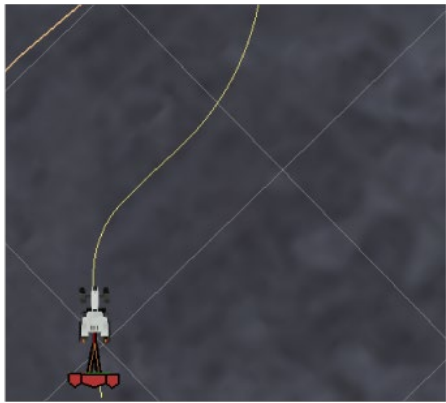
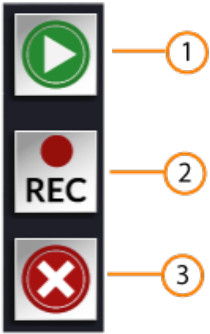
5.1.4-Fahrgassen		
1	Pfeile zum Verschieben	Abstand in Metern, Hälfte des Gerätes
2	Pfeile zur Änderung der Startlinie der Fahrgassen	Abstand in cm
3	Information	Spritzbreiten Traktor Spurbreite
4	Startrichtung der Fahrgassen ändern	
5	Typ Fahrgassen	Nur Fahrgassen Fahrgassen und Vorgewende Nur Vorgewende Aus
6	Anzahl von Fahrgassen	
7	Ausschalten	
8	Fertig	



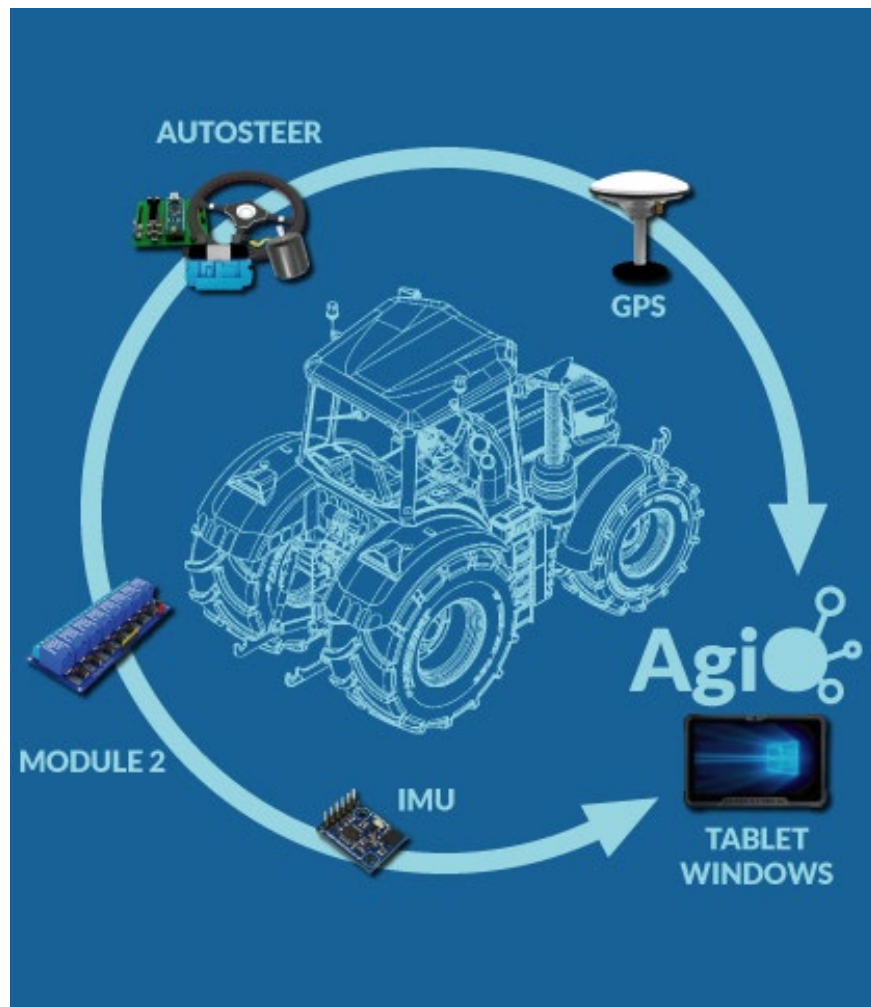
5.1.5.-Grenzkonturen		
1	Anzahl der Durchgänge	
2	Abstand	Abstand in cm zwischen Grenze und erstem Durchgang
3	Abbrechen	
4	fertig	



5.1.6.-Aufgezeichneter Pfad		
1	Nachfahren	
2	Aufzeichnen	
3	Abbrechen	

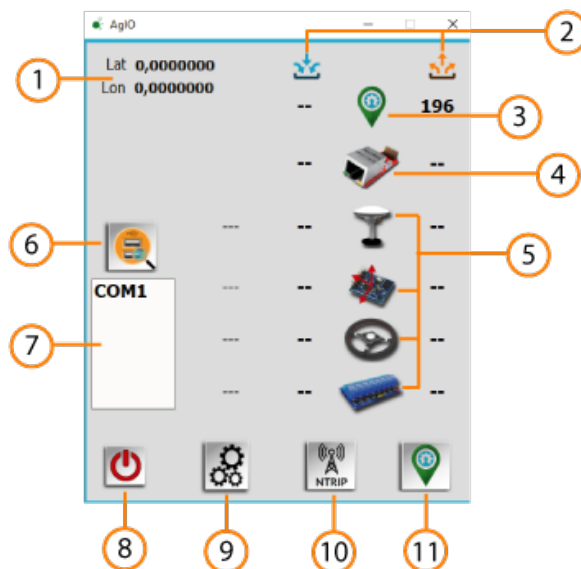


6.- AgIO



Programm, das die Kommunikation zwischen AgOpenGPS und allen Komponenten steuert: Tablet mit AgOpenGPS Gps AutoSteer (PCB, DC Motor, Hydraulikventile)
Maschinenmodule

6.-AgIO		
1	GPS Position	
2	Dateninformationen für jede Verbindung	Es ist auch eine virtuelle Taste, die ein Fenster mit Informationen über GPS öffnet, Geschwindigkeit, Höhe, Satelliten, ...
3	AgOpenGPS	Daten zu AgOpen
4	UDP Sympol	Es ist auch eine virtuelle Schaltfläche, die ein Fenster öffnet, das ein Fenster für die UDP-Konfiguration öffnet
5	Komponentensymbole	Es ist auch eine virtuelle Schaltfläche, die ein Fenster für die Konfiguration und Verbindung der Komponenten öffnet
6	USB scannen	
7	Active Schnittstellen	
8	Beenden	
9	Extra Einstellungen	
10	NTRIP	Einstellungen für Korrekturdaen
11	AgOpenGps	Startet AgOpenGps





6.4.-UDP Konfiguration

Ethernet Configuration

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

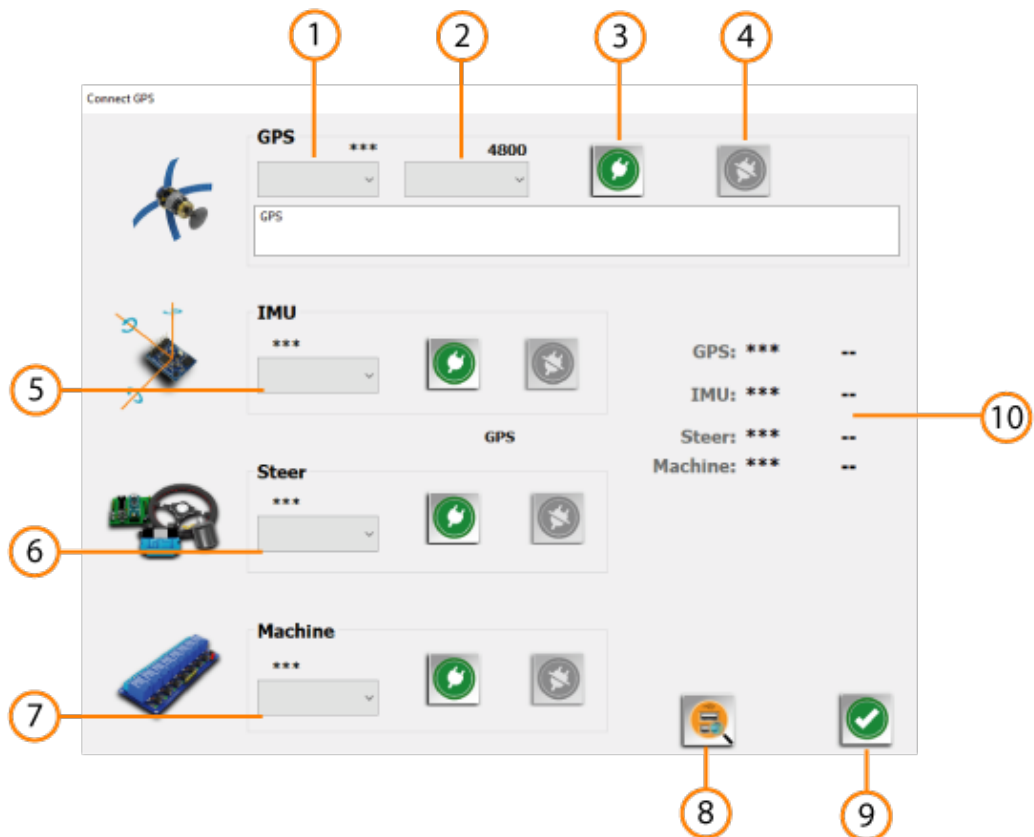
Drive Server	Module Address and Ports
<u>This Computer</u>	<u>Module Port</u>
Host <input type="text" value="DESKTOP-K7O3NKG"/>	IP <input type="text" value="192.168.1.255"/>
IP <input type="text" value="192.168.1.139"/>	Port <input type="text" value="8888"/>
Port <input type="text" value="9999"/>	<input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

Networking

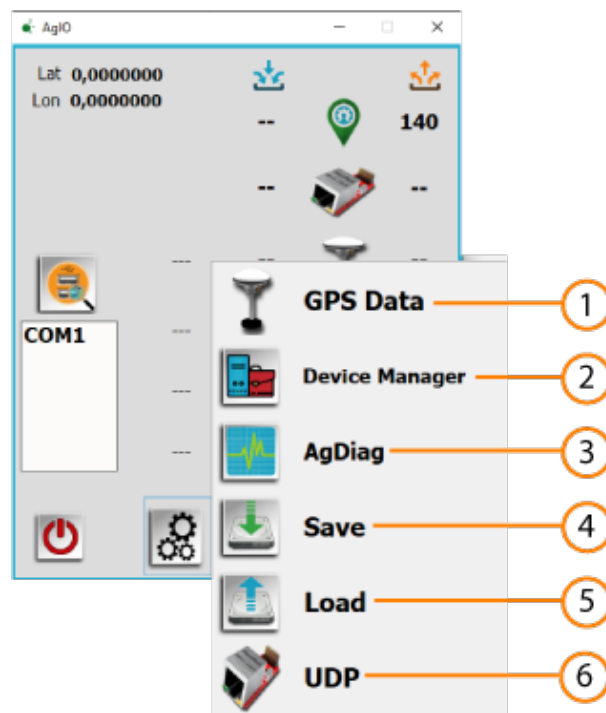
Drücken Sie die UDP On-Taste und starten Sie (AgIO) neu, um UDP Standards zu verwenden 192.168.1.255 und 9999/8888 Ports

6.-AgIO Komponenten		
1	GPS Schnittstelle	
2	Baudrate	
3	Verbinden	
4	Trennen	
5	IMU Module Port	Wenn Sie IMU direkt an PCB anschließen, haben Sie keinen Anschluss für IMU
6	Machine Module Port	
7	Scan-Ports	
8	Done	
9	Ports-Informationen	

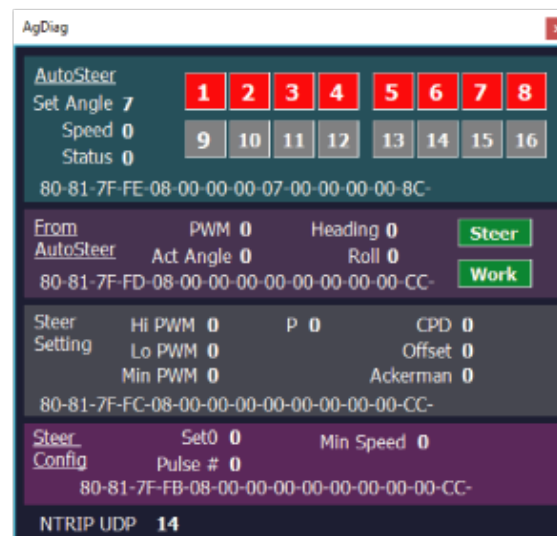


6.5.-AgIO Extra Konfiguration

1	GPS Information	Zeigt GPS-Informationen an, wie in Punkt 6.2
2	Gerät Manager	Öffnet Den Windows-Geräte-Manager
3	AgDiag	Startet AgDiag
4	Speichern	Konfig Speichern
5	Load	AgIO-Konfiguration laden
6	UDP	Öffnet ein Fenster, das ein Fenster für die UDP-Konfiguration öffnet, wie in Punkt 6.4



6.9.3.-AgDiag



Tool, das Informationen darüber anzeigt, was in AgOpenGPS und allen Modulen passiert

6.10.1-NTRIP Konfiguration

1	Quelle	
2	Position	
3	RTK Dienst	URL oder IP eingeben
4	IP abfragen	
5	IP address and HTTP protocol	IP aus 3
6	Only TCP Port	Wenn RTK Server nur TCP und Port ist (ohne Benutzer)
7	Mountpoints abfragen	Zeigt die verfügbaren Zugangspunkte des Rtk Dienstes
8	Mount	Ausgewählter Zugangspunkt
9	NTRIP Port	Meistes 2101
10	Nutzername	
11	(o)	Zeigt den Benutzernamen an
12	Passwort	
13	(o)	Zeigt Passwort an
14	NTRIP Ein/Aus	
15	Abbrechen	
16	fertig	

The screenshot shows the 'NTRIP Client Settings' dialog box. It has two tabs: 'Source' and 'Position'. The 'Source' tab is active. The 'Position' tab is also visible. The 'Source' tab contains fields for 'Host' (DESKTOP-K703NKG), 'IP' (192.168.1.139), 'Enter Broadcaster URL or IP' (www.rtk2go.com), 'Confirm IP', 'IP: 69.75.31.235', 'HTTP: 1.1', 'Only TCP:Port', 'Mount' (IGS01), 'Port: 2101', 'Username', 'Password', and 'Get Source Table'. The 'Position' tab contains fields for 'Mount' (IGS01) and 'Port: 2101'. At the bottom, there are three buttons: 'NTRIP' (red), 'Abbrechen' (red with X), and 'fertig' (green with checkmark). Numbered callouts 1 through 16 point to various elements in the dialog box, matching the table above.

6.10.2.-NTRIP Konfiguration (Position)

1	Latitude für manuell	
2	Longitude für manuell	
3	GPS Position wählen	Use GPS Fix – GPS Position Use Manual Fix – Manuelle Position wählen
4	Latitude vom GPS	
5	Longitude vom GPS	
6	GPS Position in Manuell eintragen	
7	UDP Port	Auf 0 für serielleschnittstelle (USB/RS232) oder Portnummer für UDP eingeste
8	GGA interval	Einige Anbieter wie VRS Systems (Maschinenring, Sapos...) brauchen Ihre Position, d Position können sie Ihnen keine Daten senden. Hier können Sie die Zeit einstellen, w Ihre Position in Sekunden zurücksenden, 0 für Ausschalten 10 für Sapos, Apos und Maschinenring
9	Ein-/Ausschalten von NTRIP	
10	Abbrechen	
11	fertig	

NTRIP Client Settings

Source

Position

Manual Fix:

1 Lat:

2 Lon:

3

Current GPS Fix:

4 Lat:

5 Lon:

6

To UDP Port

*Set to 0 for Serial

GGA Interval (secs)

0 = Off

8

9

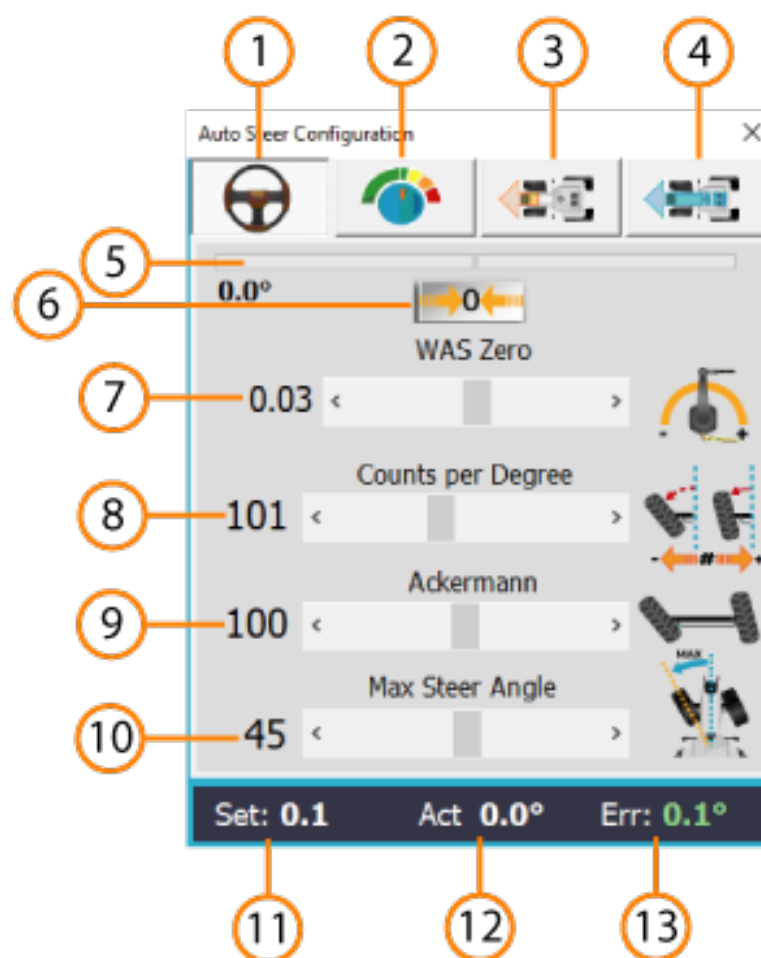
10

11

7.-Lenkkonfiguration



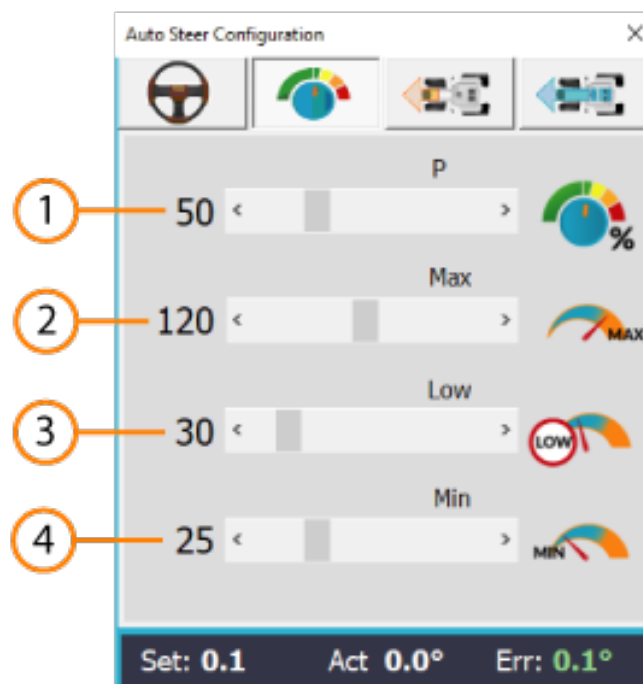
Symbol zeigt den aktuellen Winkel und den Sollwertwinkel und die Taste öffnet die Lenkkonfiguration



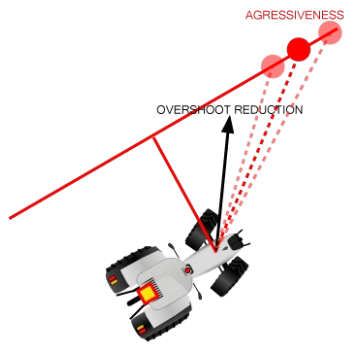
7.1.-Lenkeinstellungen

1	Lenken Tab	
2	Power Tab	
3	Stanley Tab	
4	Pure Pursuit Tab	
5	Aktueller Lenkwinkel	
6	Lenkwinkel auf 0 stellen	Ermöglicht, dass der Lenkwinkel null Grad beträgt, wenn sie vorwärts fahren. Diese Einstellung muss durchgeführt werden und null Grad sein, wenn Sie geradeaus fahren, um richtig eingestellt zu sein. Wheel Angle Sensor (WAS) Null ermöglicht es Ihnen, diesen Nicht-Null-Lenkwinkel zu entfernen, so dass es null Grad ist. Dies ist eine sehr wichtige Einstellung und muss genau eingestellt werden.
7	Lenkwinkel Schieberegler	manuelle Kalibrierung oder Optimierungskalibrierung
8	Anzahl pro Grad	Auch bekannt als CPD Der A/D-Wandler setzt -4000 bis +4000 (insgesamt 8000) Aus, während der Radwinkelsensor 0 bis 5 V ausgibt. Um das in Lenkwinkelgrade umzuwandeln - weil wir Die Zahlen nicht sehr gut visualisieren, teilen wir diese Werte jetzt nach Zählungen pro Grad. Wenn also die CPD erhöht wird, drehen sich die Räder für jeden benötigten Grad weiter. Wenn sie abgesenkt werden, drehen sich die Räder nicht so weit.
9	Ackermann	Die Ackermann-Lenkegeometrie ist eine geometrische Anordnung von Verbindungen in der Lenkung eines Fahrzeugs, das das Problem der Räder auf der Innen- und Außenseite einer Kurve lösen soll, die Kreise unterschiedlicher Radien verfolgen muss.
10	Maximaler Lenkwinkel	
11	Lenkwinkel-Sollwert	Lenkwinkel angefordert von AgOpenGPS
12	Tatsächlicher Lenkwinkel	
13	Fehler zw. Soll und Istwert	

7.2.-Power		
1	Proportional	Die proportionale Verstärkung wird mit dem Fehler multipliziert und dann zum minimalen PWM-Wert addiert, um den endgültigen Ausgabewert zu generieren. Je höher dieser Wert, desto schneller korrigiert der Motor die Lenkung. Wenn sie jedoch zu hoch ist, überschießt die Lenkung die Linie und übersteuert dann wieder in die andere Richtung. Ist der Wert zu niedrig wird es entweder zu lange dauern oder der Traktor kommt nie an die Leitlinie
2	Maximale Drehzahl	Der maximale PWM-Wert zum Generieren des endgültigen Ausgabewerts
3	Low PWN power	Wenn sich das Fahrzeug der Linie nähert, wird die Verstärkung linear vom Maximalwert auf den niedrigen Wert reduziert. Dies hilft ihm, die Linie nicht zu überschießen.
4	Minimun Drehzahl	Der PWM-Mindestwert wird verwendet, um eine minimale Leistung anzuwenden



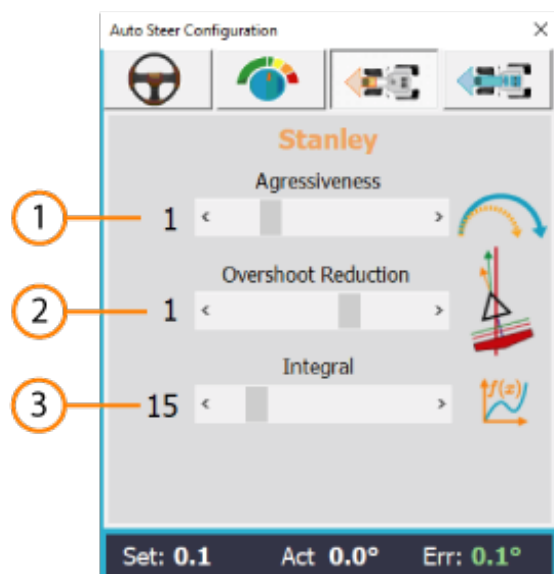
7.3.- Lenken (Stanley Tab)



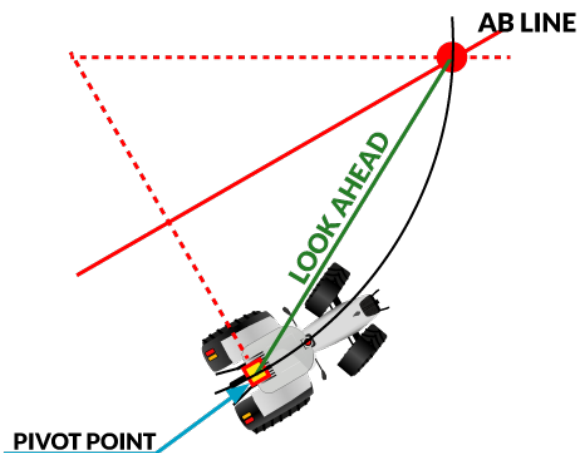
Die Stanley-Methode verwendet die Vorderachse als Bezugspunkt. In der Zwischenzeit werden sowohl der Überschriftsfehler als auch der Kreuzwegfehler untersucht. Bei dieser Methode ist der Querwegfehler definiert als der Abstand zwischen dem nächstgelegenen Punkt auf dem Pfad mit der Vorderachse des Fahrzeugs.

7.3.-Stanley Konfiguration

1	Aggressivität	Die Aggressivität funktioniert mit Abstand. Je aggressiver er versucht, auf die Linie zu steuern, mit dem Risiko, die Linie zu überqueren
2	Overshoot reduction	Die Überschreitung beeinflusst, wie viel Widerstand gegen Aggressivität es gibt, indem das Fahrzeug von der Linie abgewandt wird. Es ist der Gewinner der beiden, Überschrift und Entfernung entfernt, die die Länge der Zeit bestimmt, um zur Linie zu gelangen. Ideal ist es, sie auszugleichen, so dass Sie schnell auf die Linie zu bekommen, ohne zu weit über die Linie zu gehen oder hin und her oszillieren (zu aggressiv).
3	Integral	Verwendet Derivate zweiter Ordnung (nichtlineare Lenkmethoden), um das Fahrzeug wieder auf die Linie zu bringen. Wie in, wenn sie sich der Linie nähern, muss sie anfangen, von der Linie weg zu lenken, um zu verhindern, dass sie über die Linie hin und her kreuzen und nie auf Kurs kommen, wie eine eisige Straße. das Gegenteil dauert viel zu lange, um wieder auf die Strecke zu kommen.

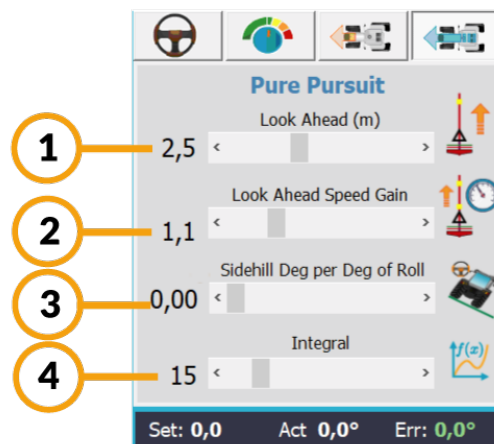


7.4.-Steer configuration (Pure Pursuit Tab)



Der Pure Pursuit-Modus verwendet einen Punkt vor dem Fahrzeug, der wie folgt einen festen Abstand auf dem Referenzpfad vor dem Fahrzeug darstellt. Das Fahrzeug muss mit einem Lenkwinkel, den wir berechnen müssen, bis zu diesem Punkt fahren. Bei dieser Methode wird die Mitte der Hinterachse als Bezugspunkt auf dem Fahrzeug verwendet.

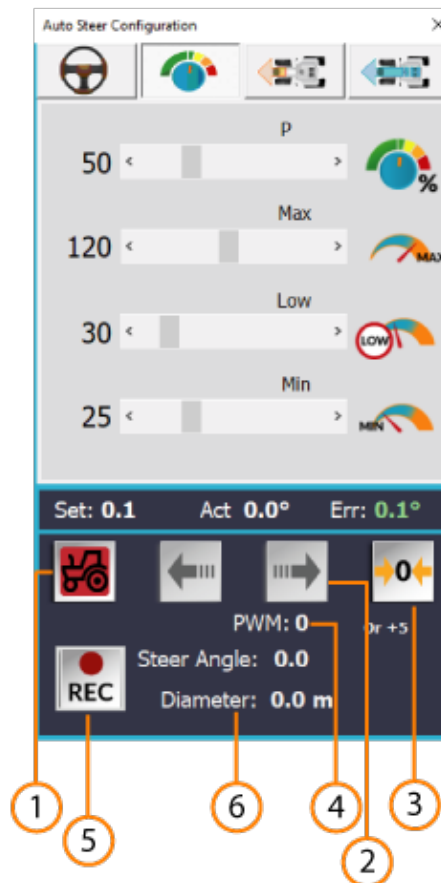
7.4.-PP configuration		
1	Look Ahead	Entfernung in Metern zum Zielpunkt
2	Look Ahead Speed Gain	Wie weit der Blick nach vorn geht, basierend auf der Geschwindigkeit
3	Hang Gegenlenken	Fügt automatisch Lenkwinkel am Hang hinzu (Gegenlenken am Hang entsprechend zur Neigung) – Kompass oder Dual erforderlich.
4	Integral	Verwendet Derivate zweiter Ordnung (nichtlineare Lenkmethoden), um das Fahrzeug wieder auf die Linie zu bringen. Wie in, wenn sie sich der Linie nähern, muss sie anfangen, von der Linie weg zu lenken, um zu verhindern, dass sie über die Linie hin und her kreuzen und nie auf Kurs kommen, wie eine eisige Straße. das Gegenteil dauert viel zu lange, um wieder auf die Strecke zu kommen.



7.5.-Fahren und Testen

Wenn Sie die Unterkante berühren und ziehen, werden die Funktionen angezeigt.

1	Lenken	Autosteer Board verbinden
2	Pfeil Links und Rechts	Mit den Pfeiltasten kann man links und rechts lenken
3	O	Setzt den Lenkwinkel auf 0 oder 5 Grad
4	PWM	Zeigt die Ausgangsdrehzahl 0-255
5	REC	Funktion um den Lenkwinkel zu errechnen. Einschlagen und gleichmässig im Kreis fahren.



8.- Lenkmethode



Durch Drücken der Taste können Sie den Lenkmodus ändern, der aktive Modus ist der gezeigte, P für Pure Pursuit und S für Stanley.
Die kleinen Zahlen über dem Symbol sind die integralen Korrekturberechnungen

11.-Lenkindikator

Die Richtungsanzeige gibt Ihnen Informationen über das Richtungsmodul. Es dreht sich auch wie die Räder des Fahrzeugs tun.
Es gibt vier Farben, um den Status des Autosteers zu kennen.



Lila

Kein Lenkmodul angeschlossen



Rot

Lenkmodul angeschlossen, nicht aktiviert



Orange

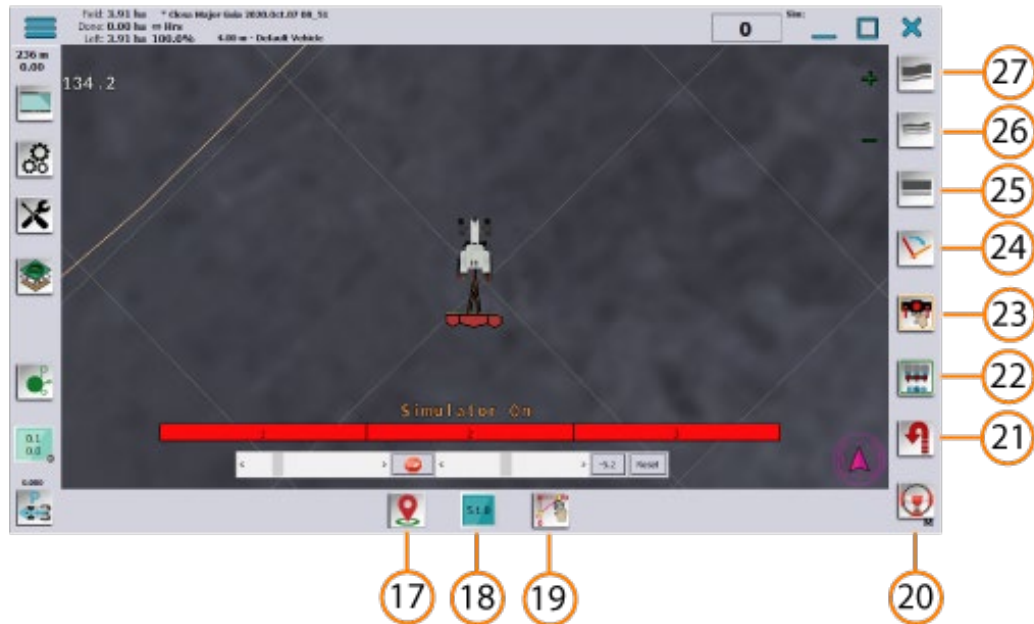
Steer Modul angeschlossen und aktiviert, Steuerabschaltung



Grün

Alles angeschlossen und aktiviert

AgOpenGPS Hauptbildschirm (Feld geöffnet)



17.- Flaggen

18.-Version/Farbe Mapping

19.-AB Linie

20.-Automatisches Lenken

21.-Uturn

22.-Teilbreitenschaltung Automatik

23.-Manuelle Teilbreiten

24.-Zyklus AB Linie

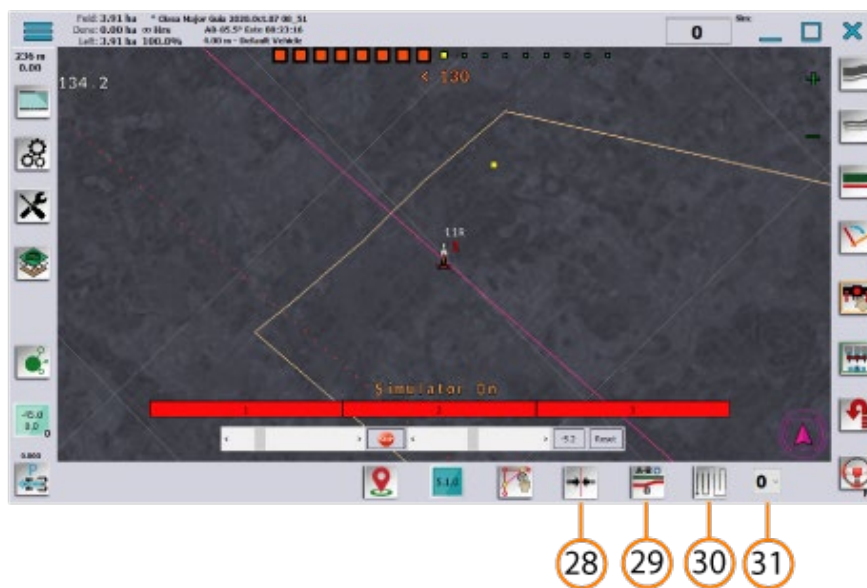
25.-AB Line

26.- AB-Kurve

27.-Kontur

AgOpenGPS Hauptbildschirm (Feld geöffnet AB-Linie ausgewählt)

Sobald eine AB-Linie ausgewählt wurde, erscheinen neue Symbole am unteren Rand mit neuen Funktionen, die alle aus der allgemeinen Konfiguration, Icons Untermenü (3.7) ausgeblendet werden können.



28.- Führungslinie auf Traktormittelpunkt

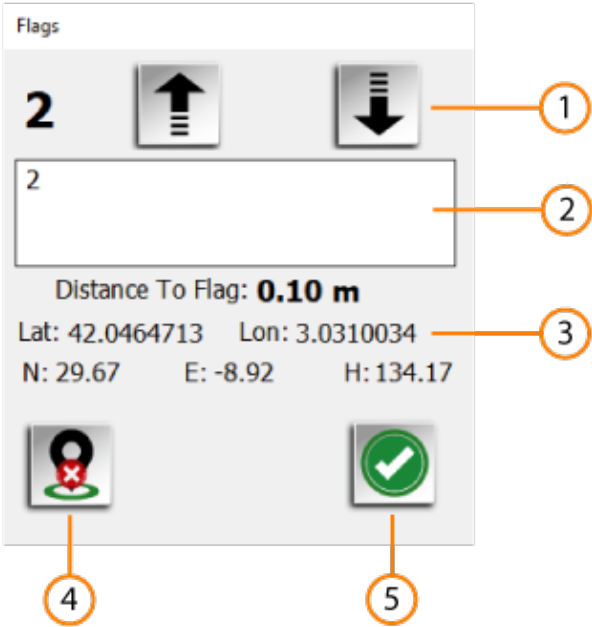
29.- AB Line Ändern

30.- Eigenes Überspringen

31.- Überspringen

17.-Flaggen

7.5.-Fahren und Markieren		
1	Navigationspfeile	Durchsuchen Sie die verfügbaren Flaggen
2	Flags list	
3	Flagen Infos	
4	Flag löschen	
5	fertig	



18.-Version/Paint color Mapping



Symbol, das die aktuelle Version anzeigt, und die Schaltfläche zum Öffnen der Farbauswahl.

In AgOpenGPS können Sie jede Farbe wählen



1.-Tag-Modus

2.-Nachtmodus

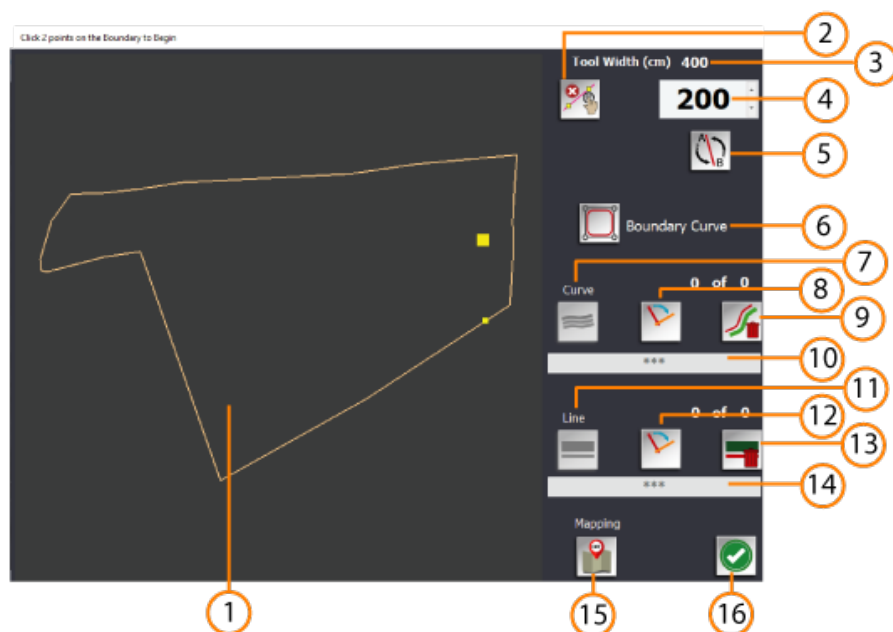
3.- Sperren/Entsperren Farben

4.-Fertig

5.-Voreingestellte Farben

19.-AB Line

1	Feldübersicht	In der Feldübersicht können Sie alle AB-Linien erstellen, vorhandene werden ebenfalls angezeigt. Um eine neue Linie zu erstellen, müssen Sie nur zwei Punkte auf der Grenze auswählen (die Punkte können mit dem Symbol 2 "Punkt löschen") gelöscht werden. Die Linie zwischen den beiden Punkten wird mit dem Symbol 7 "Kurve" oder dem Symbol 11 "Linie" erstellt.
2	Punkt löschen	
3	Informationen zur Gerätebreite	
4	Abstand zur Grenze	Standardmäßig ist die Hälfte der Breite des Gerätes
5	AB Line Swap direction	
6	Grenzkontur	Erstellen einer Kurvenlinie an der Feldgrenze
7	Kurve	
8	Nächste Kurve anzeigen	
9	Ausgewählte Kurve löschen	
10	Kurveninformationen	Richtung und Zeit.
11	Line	
12	Nächste Linie anzeigen	
13	Ausgewählte Linie löschen	
14	Linieninformationen	Richtung und Zeit.
15	Mapping	Markierungen anzeigen
16	fertig	



20.-Automatisches Lenken

Dieses Symbol ist eine Schaltfläche, um das Autosteer-Modul zu aktivieren (in grün), wenn es getrennt oder deaktiviert ist, wird es rot angezeigt.

3.1.4.1.- Taste, damit die Software-Taste dem Lenkschalter / Tastenstatus folgt



Grün

EIN



Rot

AUS

21.-Automatisches Wenden



Grün

EIN



Rot

Aus

Automatisches Wenden in 3.4

22.-Teilbreitenautomatik



EIN



AUS

Diese Taste ermöglicht Steuerabschnitte mit Maschinenmodul.

Sie können Teilbreiten ein oder aus in Teilbreitenanzeige sehen (9)

23.-Manuelle Teilbreiten



EIN

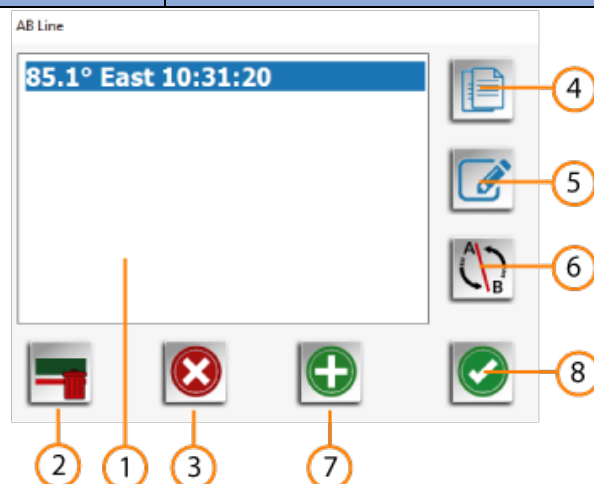


AUS

Mit dieser Schaltfläche können Sie Teilbreiten manuell steuern

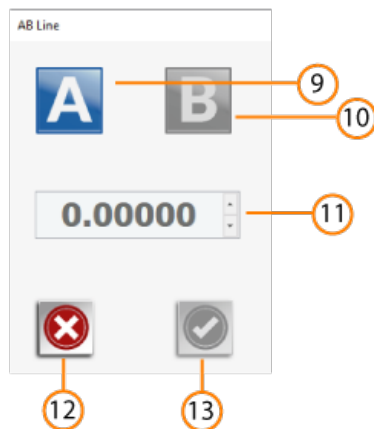
Sie können einzelne Teilbreiten (ein oder aus) in der Abschnittsanzeige (9) sehen und bedienen

25./26.-AB Line/Kurve		
1	Liste	
2	Ausgewählte Zeile löschen	
3	Abbrechen	
4	Duplizieren	
5	Bearbeiten	
6	Richtung der Linie ändern	
7	AB-Linie hinzufügen	Neues Fenster erscheint, Punkt 9 und im Folgenden
8	Done	



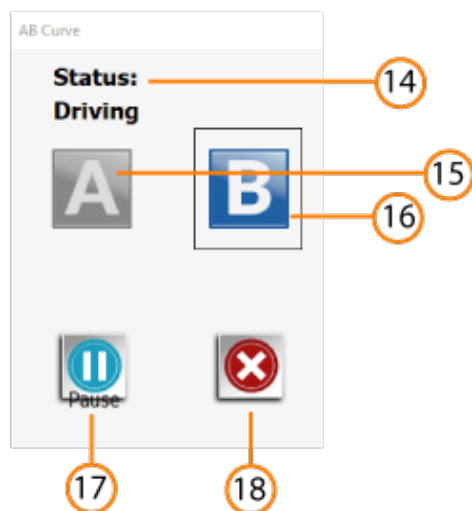
In diesem Fenster können Sie eine neue AB-Linie zwischen zwei Punkten erstellen(A bis B)

In Line



- 9 A Punkt Ausgangs Punkt
- 10 B Punkt Endpunkt
- 11 Richtung
- 12 Abbrechen
- 13 Fertig

In diesem neuen Fenster können Sie einen neuen Pfad zwischen zwei Punkten (A bis B)

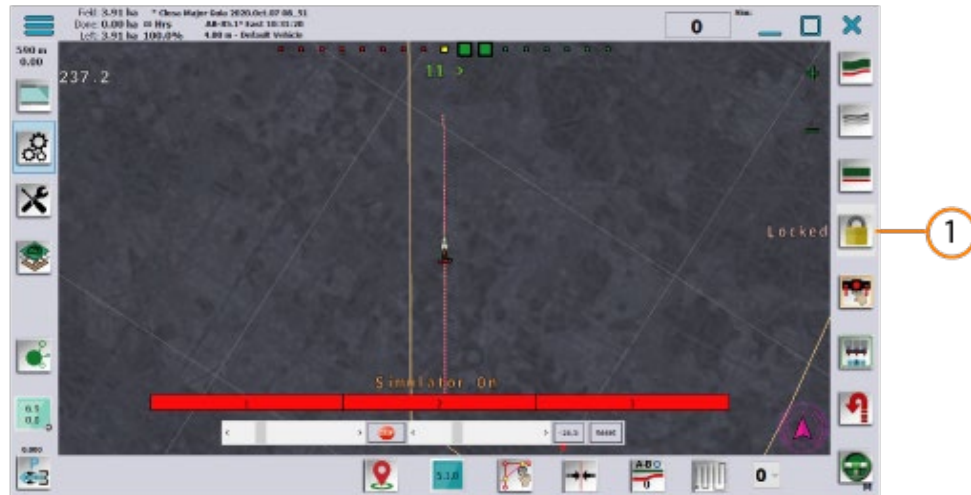


- 14 Status
- 15 Anfangspunkt
- 16 Endpunkt
- 17 REC/Pause
- 18 Abbrechen

27.-Contour

Diese Schaltfläche ändert die Linie in die Konturlinie

Wenn aktiviert, erscheint eine neue Schaltfläche.



1 Sperren/Entsperren

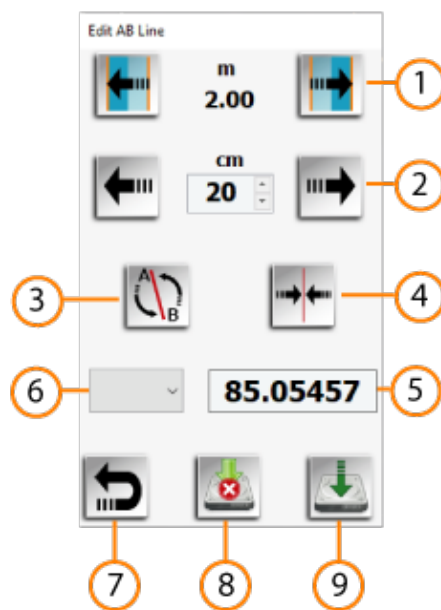
Sperrt oder entsperrt die Konturverfolgung

28.-Snap to pivot



Diese Schaltfläche holt die Linie zum Traktormittelpunkt

29.-AB Line Ändern		
1	Halbe Gerätebreiten verschieben	
2	Um x cm verschieben	
3	Richtung ändern	
4	Hohlt die Linie zum Mittelpunkt Hinterachse	
5	Richtung	Sie können die Richtung manuell bearbeiten
6	Voreinstellungen in Richtung	0/90/180/270 Degrees
7	Abbrechen und Zurücksenden	
8	Fertig, aber nicht speichern	
9	Speichern und Fertig	



30.-Spezielles Umdrehen

Automatisches Umdrehen wie am Bild



EIN

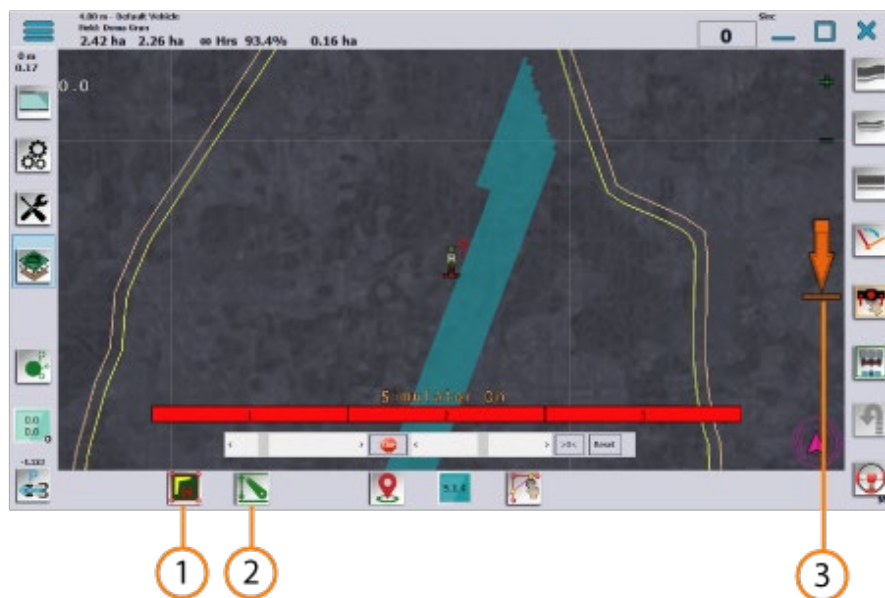


AUS

31.- Spuren überspringen

Liste (0 bis 10)

32.- Vorgewende(aktiv)



- 1 Vorgewende EIN/Aus
- 2 Hydrauliksteuerung EIN/AUS
- 3 Pfeilliftsteuerung Info