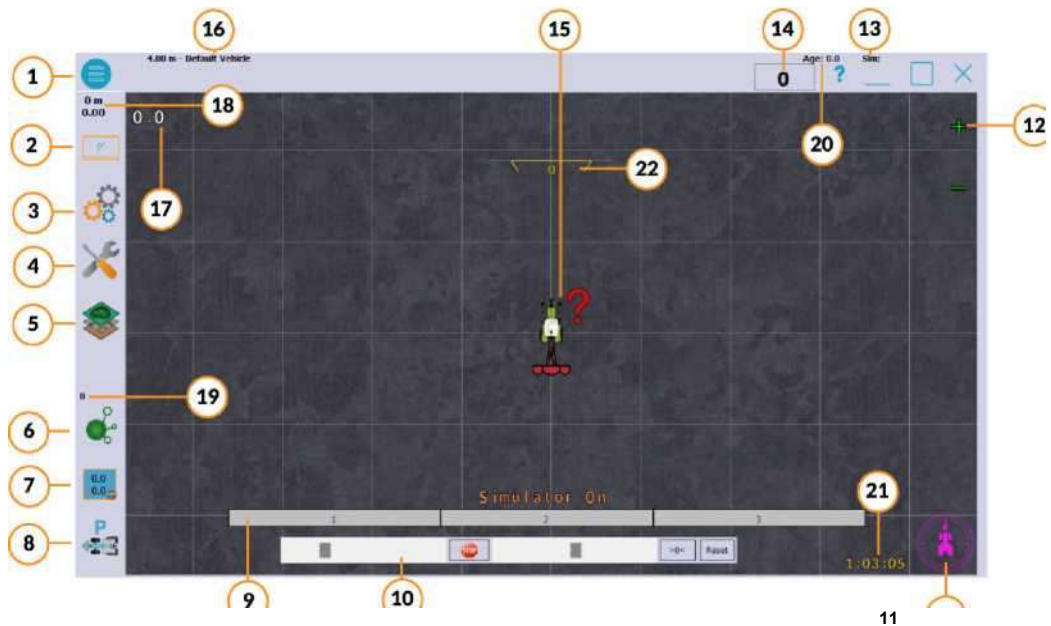




RAYCORP AO-GPS HANDLEIDING REV 1.1

Hoofdscherm



- 1 Hoofdmenu
- 2 Schermopties
- 3 Algemene configuratie
- 4 Opties
- 5 Percelen
- 6 Raycorp-Connect snelkoppeling
- 7 Stuurconfiguratie
- 8 Huidige stuurstand
- 9 Sectie Weergave
- 10 Simulatorcontrole
- 11 Stuurindicator
- 12 Zoomknoppen
- 13 GPS-modus
- 14 Snelheidsmeter
- 15 .- Virtuele knop richting reset (herstart voorwaartse richting bij dubbele druk)
- 16 Veld- en voertuiginformatie
- 17 Rubrieksinformatie
- 18 Afstandsteller
- 19 Foutframes
- 20 Leeftijd van RTK
- 21 Klok
- 22 Rolweergave

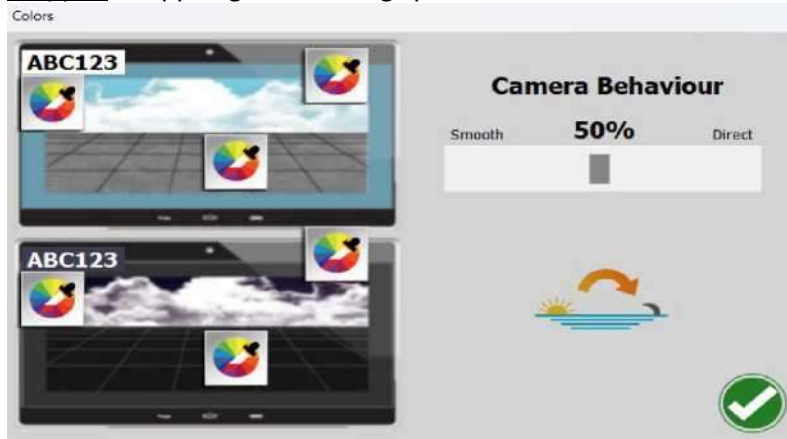
1.- Hoofdmenu

Algemene configuratie.



Taal: Beschikbare vertalingen voor AgOpenGPS

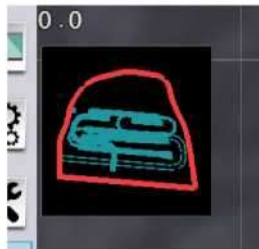
Mappen: Mappen gebruikt in AgOpenGPS



Kleuren:

U kunt de kleuren configureren voor de dag- en nachtversie, de kleur van het veld, de letter en de vensters.

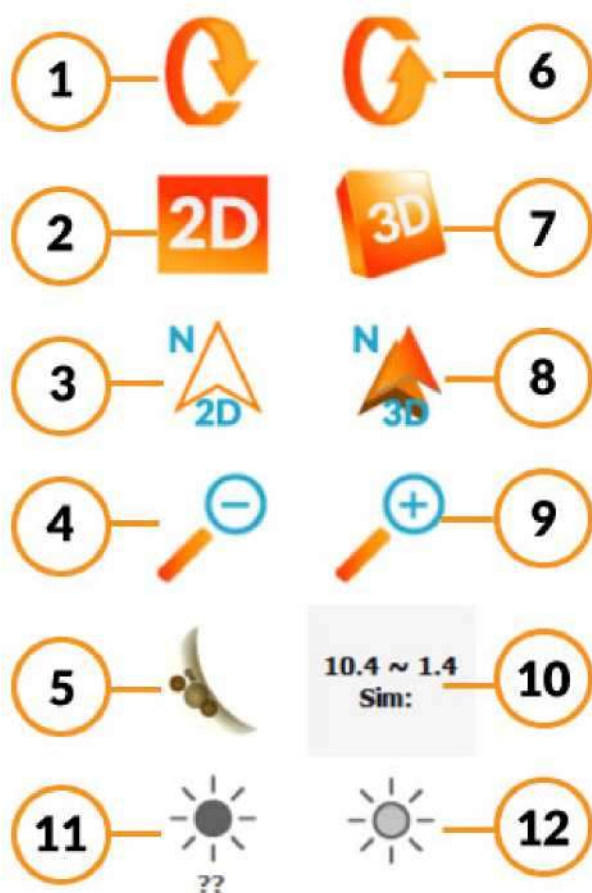
Top Field View:



Klein raam met de luchtfoto van het perceel.

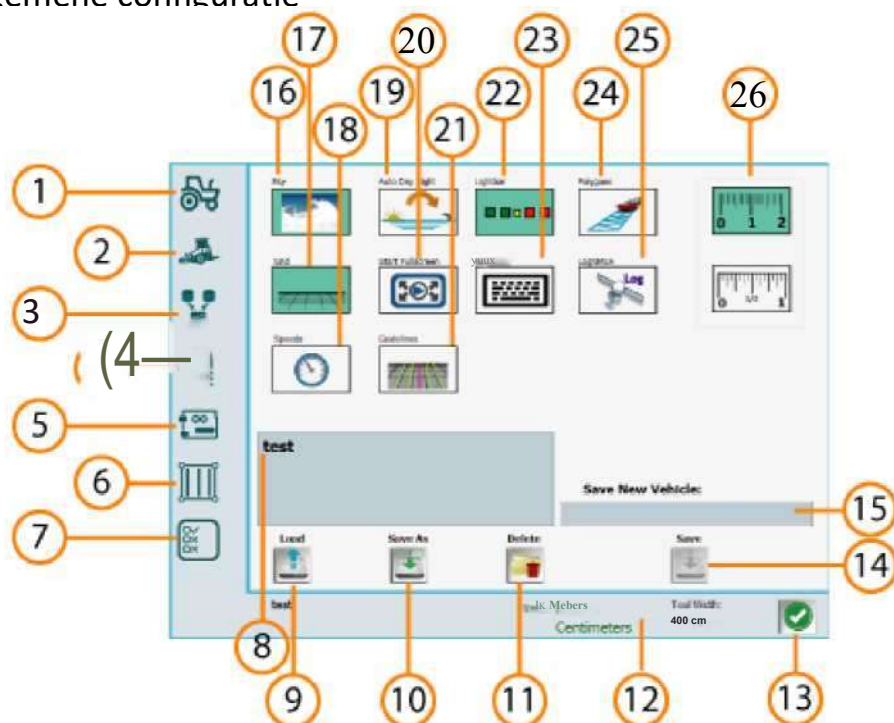
Simulator Aan: Zet de simulator aan/uit.

2.- Schermopties



1	Standplaats naar beneden	6	Standplaats uitzicht omhoog
2	2D weergave	7	3D-weergave
3	2D-aanzicht Noord	8	3D-aanzicht Noord
4	Zoon in	9	Uitzoomen
5	Dag/Nacht	10	Prestatiemonitor
11	Helderheid omlaag	12	Helderheid omhoog

3.-Algemene configuratie

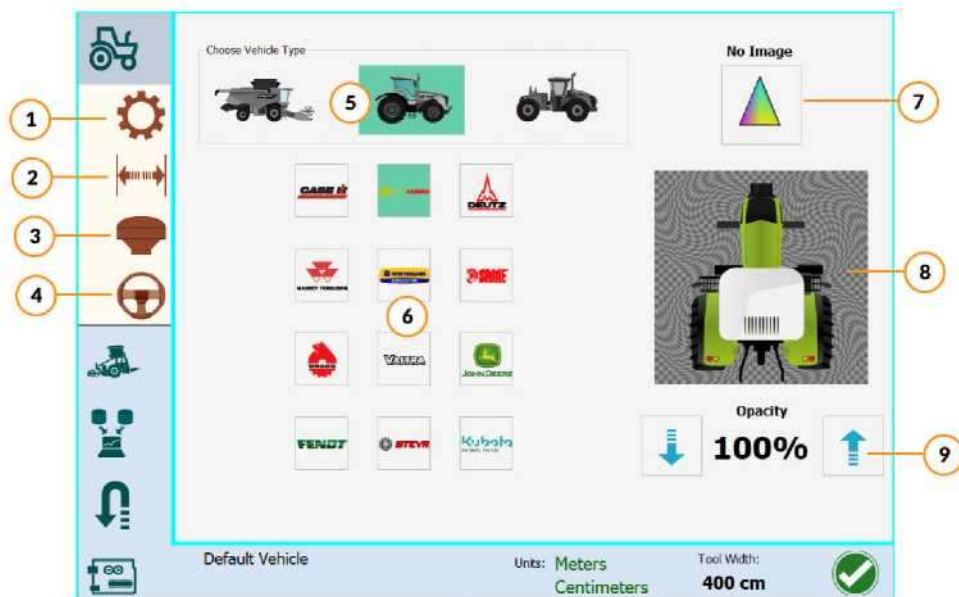


SUBMENU		LADEN/OPSLAAN		EXTRAMENU	
1	Configuratie Voertuig	8	Geredde voertuigen	16	Luchtfoto in 3D
2	Configuratie Werktuig	9	Belast het geselecteerde	17	Bekijk rooster in veld
3	Bronnenconfiguratie	10	Sla het huidige voertuig	18	Bekijk snelheidsmeter
4	Uturn configuratie	11	Verwijder het geselecteerde voertuig	19	Automatische dag/nacht-cyclus
5	Arduino configuratie	12	Informatie over het	20	Start volledig scherm
6	Configuratie trams	13	Klaar en afsluiten	21	Bekijk extra gidsen
7	Configuratie van de pictogrammen	14	Voertuig opslaan	22	Bekijk lichtbalk
		15	Naam nieuw voertuig	23	Open toetsenbord
				24	Polygonen in kaart
				25	Logboek NMEA
				26	Eenheden selectie (cm/in)

3.1. - Configuratie van het voertuig

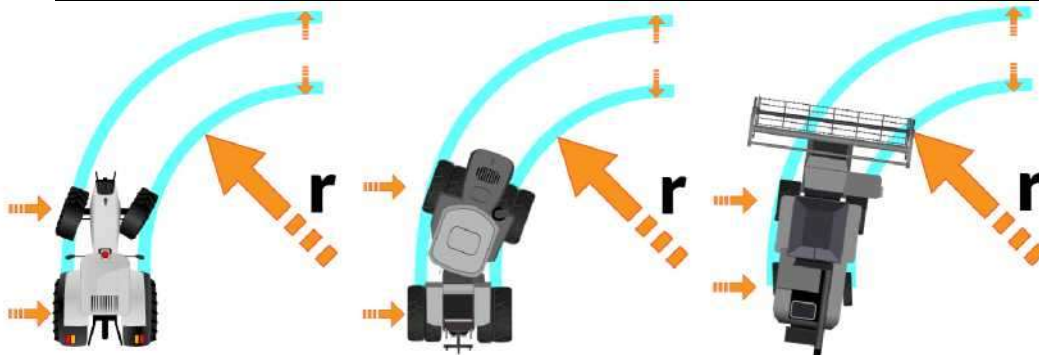
1	Type voertuig
2	Afmetingen van het voertuig
3	Antenneconfiguratie
4	Stuuropties

3.1.1.- Voertuigtype	
5	Type voertuig
6	Merk
7	Pictogram met driehoekige
8	Voorbeeld box
9	Doorzichtigheid



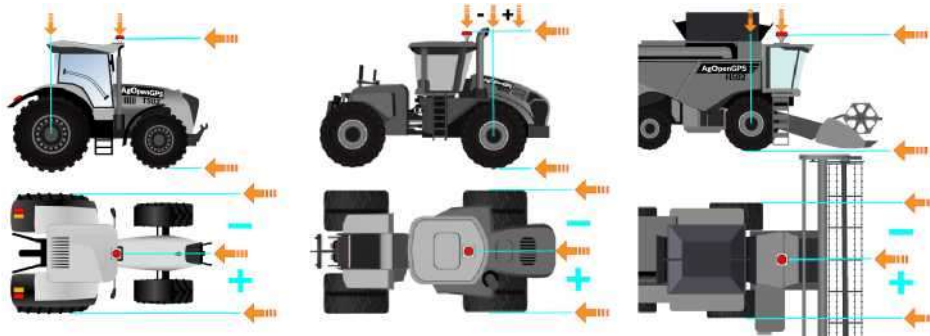
3.1.2. - Afmetingen van het voertuig

Wielbasis	Horizontale afstand tussen de middelpunten van de voor- en achterwielen in cm/in
Spoorbreedte	Afstand gemeten over een as van de middellijn van een bandprofiel tot de middellijn van het tegenoverliggende bandprofiel in cm/in
Radius	Minimale draaicirkel in cm/in



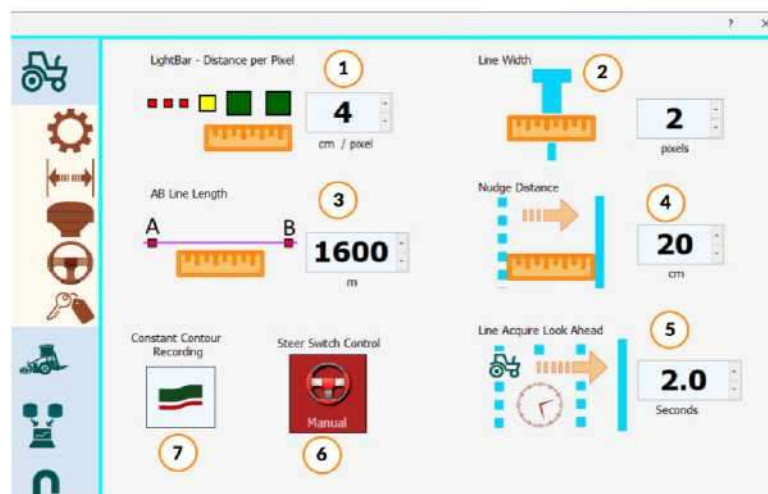
3.1.3.- Antenneconfiguratie

Antenne afstand	Antenneafstand tot draaipunt in cm/in
Hoogte van de antenne	Afstand tussen antenne en grond in cm/in
Offset antenne	Afstand tussen de antenne en de centrale as van het voertuig, positief naar rechts, negatief naar links in cm/in

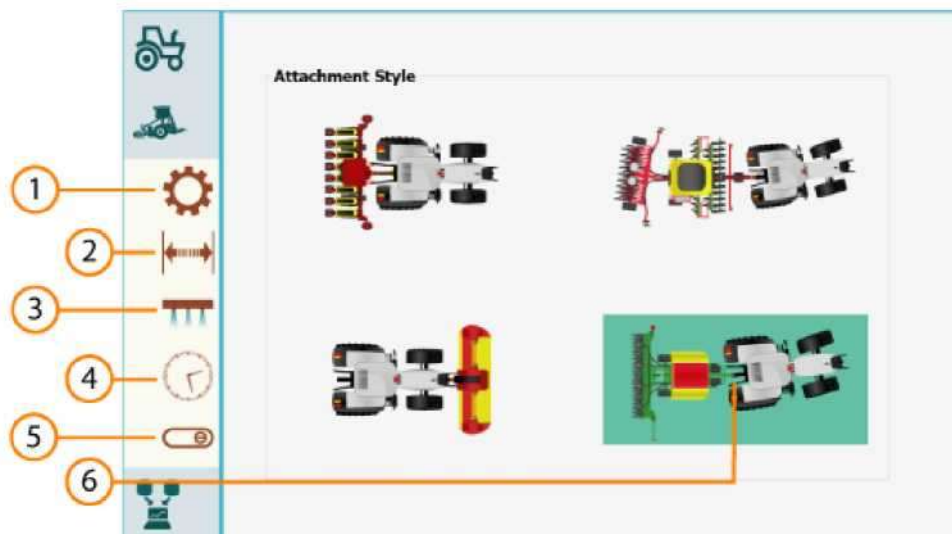


3.1.4. - Stuuropties

1	Lichtbalk	Afstand in cm/in voor elk frame
2	Breedte van de lijnen	In pixels
3	AB-lijn afstand	In meters afstand A tot B
4	Snap afstand	Standaard afstand tot snap
5	Knop om de softwareknop de status van de stuurschakelaar/knop te laten volgen	Standaard snapafstand in cm/in
6	Kijk vooruit om lijn te verwerven	Tijd in sec
7	Constante Contour Opname	



3.2.- Configuratie Werktuig



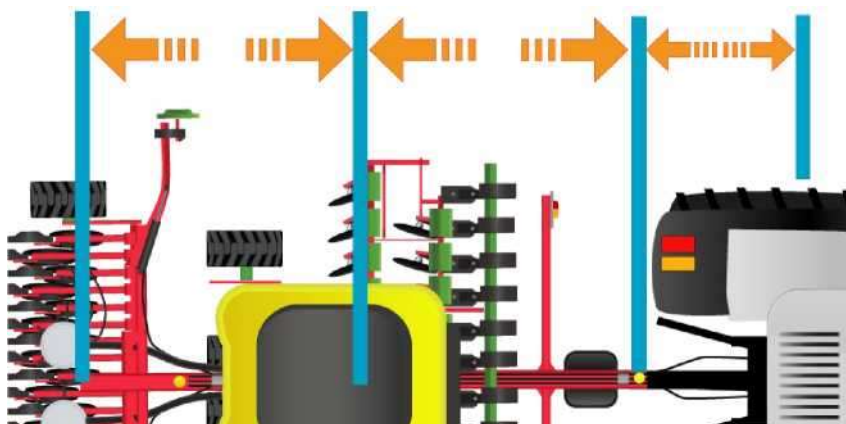
- Stijl van bevestiging

- Bevestiging Hef
- Dissel Dubbel
- Front Hef
- Dissel

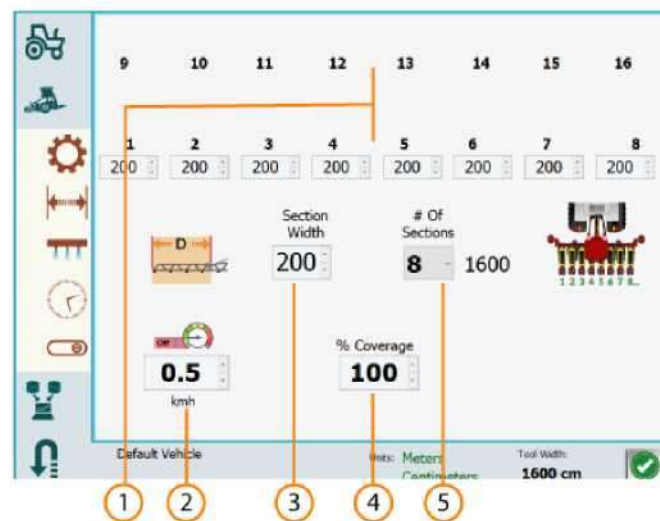
3.2.1	Stijl van bevestiging
3.2.2	Afmetingen
3.2.3	Bijlage secties
3.2.4	Bevestigingsmogelijkheid
3.2.5	Werkschakelaar
3.2.6	Gekozen bijlage

3.2.1. - Afmetingen van de bevestiging

Afstand van het draaipunt van de trekker tot het hulpstuk, verschillende afstanden voor elk type hulpstuk.



3.2.3.-Attachment sections	
1	Length for each section in cm/in
2	Speed below which sections are deactivated
3	Length of default section, if you change number of sections, all new sections have this length, in cm/in for each section
4	% Coverage all sections
5	Number of sections, and total length for attachment, in cm/in



3.2.4. -Sectie instellingen (optie)










Tijd in seconden voor activeren desactiveren en vertragen

Offset bevestiging

Afstand tussen de centrale as van de bevestiging en de centrale as van het voertuig,
positief naar rechts, negatief naar links in cm/in

Overlapping/Hiaat

Overlapafstand in positief (cm/in)
Overlapafstand in negatief (cm/in)


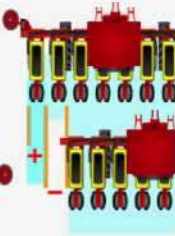



On (secs)
1.0

Off (secs)
0.5

1

Delay (secs)
0.0



0

Offset

2

0


Overlap / Gap

3

Default Vehicle

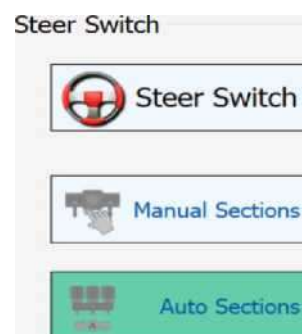
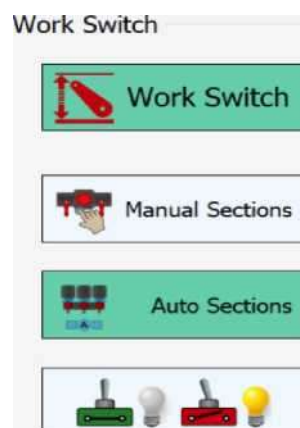
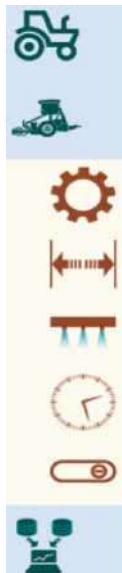
Units: **Meters**
Centimeters

Tool Width:
400 cm



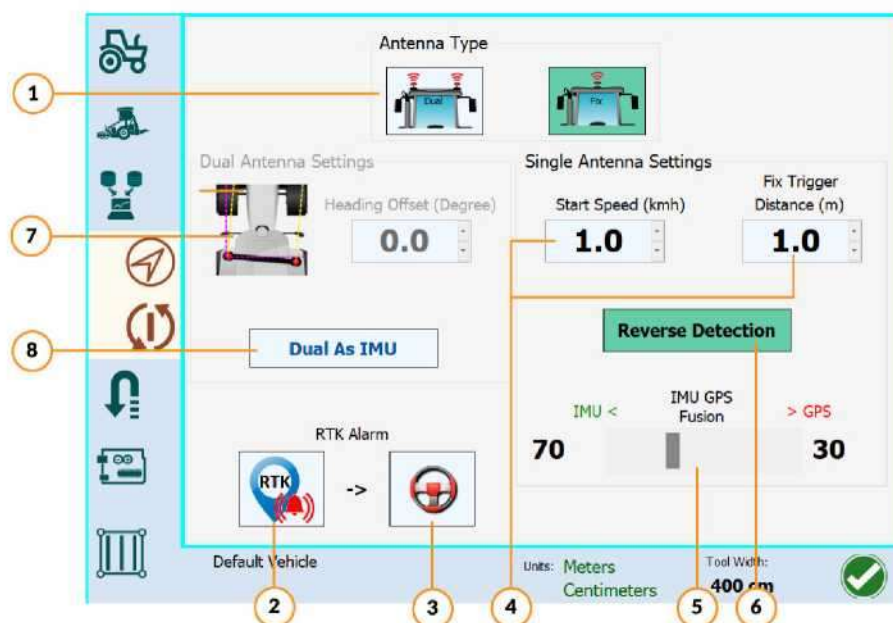
3.2.5.- Werkschakelaar

Werkschakelaar	Stuurschakelaar
Werkschakelaar inschakelen	Stuurschakelaar inschakelen
Werkschakelaar maakt handmatige secties mogelijk	Stuurschakelaar maakt handmatige secties mogelijk
Werkschakelaar schakelt automatische secties in	Stuurschakelaar schakelt automatische secties in
Hoe de schakelaar werkt	



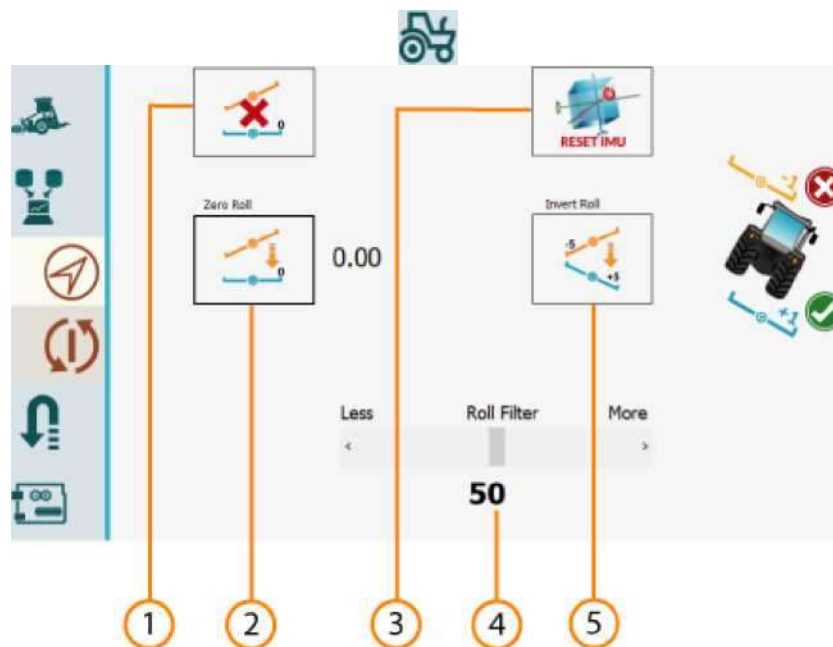
3.3.- Bronnenconfiguratie

3.3.1.- Rubriek		
1	Type antenne	Single: Fix of VTG Dubbel
2	RTK alarm	Schermb Bericht bij verlies van RTK
3	Stop Autostuur	Wanneer RTK verloren gaat, desactiveert programma autostuur
4	Instellingen voor één antenne	Fix trigger afstand: Afstand in meters om beweging te gaan herkennen Start snelheid: Minimum snelheid om beweging te gaan herkennen Voorwaarts: Afstand om te beginnen met het herkennen van voorwaartse beweging Achterwaarts: Afstand om te beginnen met het herkennen van omgekeerde beweging
5	Koersfilter	Fusie koersfilter, meer GPS of meer IMU
6	Omgekeerde detectie	Programma detecteert omgekeerde beweging
7	Dubbele koerscorrectie	Offset in graden voor dubbele koers. De lichte variatie tussen wat de antennes zeggen is 90 graden, maar kan er iets naast zitten - zoals 89,6. Dus de offset zou 0,4 zijn
8	Dubbel als IMU	Inschakelen voor het gebruik van de koers van de dubbele antenne als IMU. Werkt alleen met FixToFix

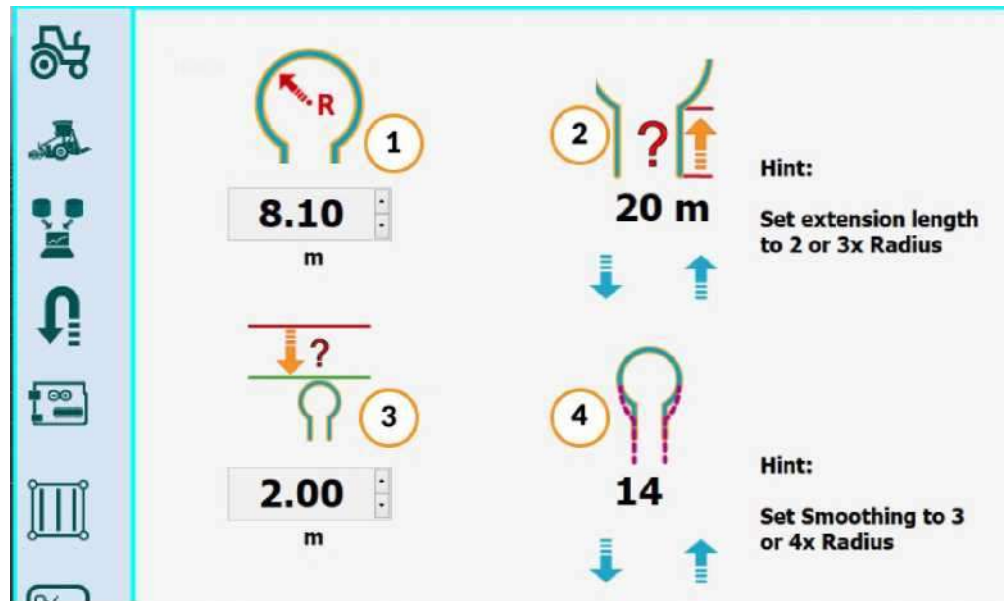


3.3.2.- Rol

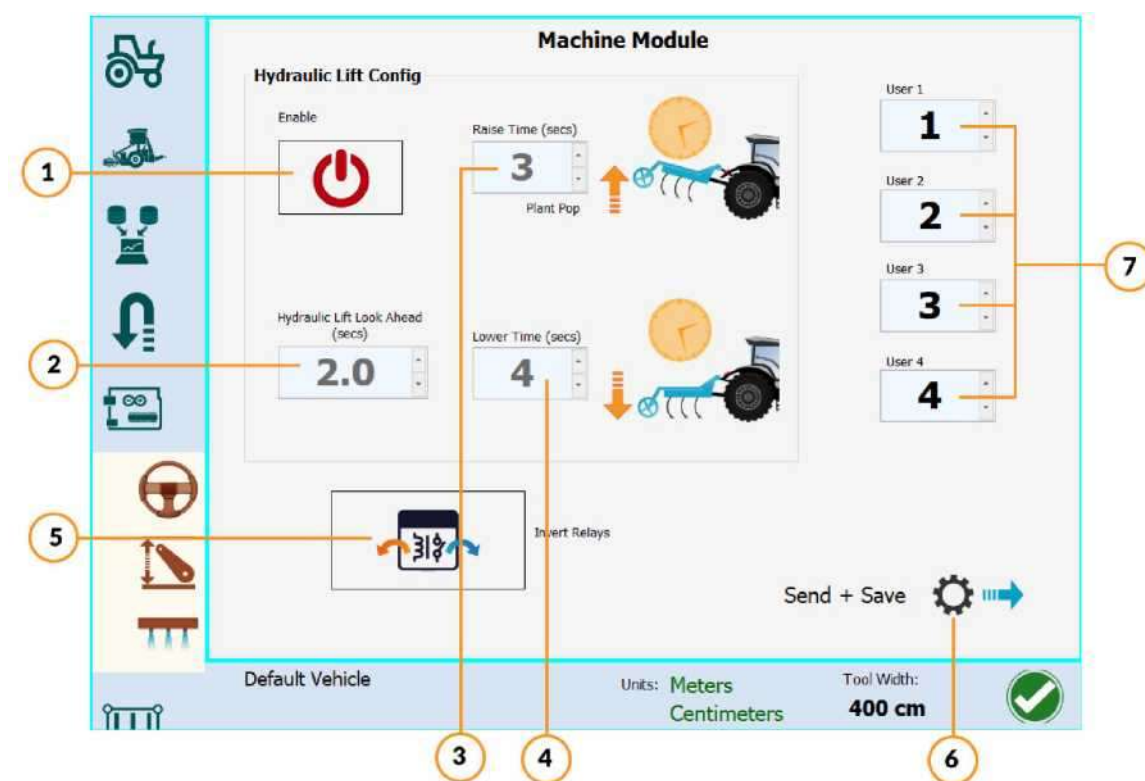
1	Offset verwijderen	
2	Rol nul	
3	Reset IMU	IMU terugzetten op standaardinstellingen
4	Rolfilter	Voor PANDA-berichten waarde instellen op 0 of 1
5	Rol omkeren	Positief voor helling naar rechts, negatief voor helling naar links.



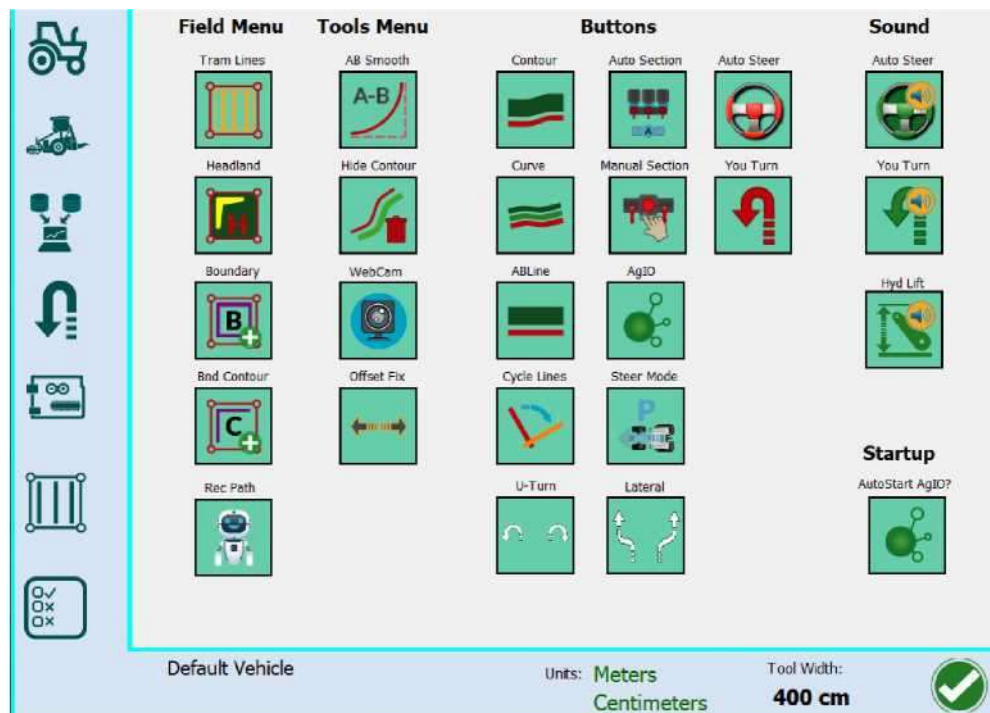
3.4.-Draaiconfiguratie	
1	U-bocht straal
2	Afstand Uturn benen
3	Afstand tot de grens
4	Vlot in- en uitstappen



3.5.2- lift configuratie (optie)		
1	Liftcontrole inschakelen	
2	Hydraulische lift kijkt vooruit	Tijd in seconden dat het programma uitkijkt om hydraulische lift te bedienen
3	Verhogingstijd	Tijd in seconden dat de lift omhoog gaat
4	Lagere tijd	Tijd in seconden dat het dalen van de hydraulische lift vordert
5	Relais omkeren	
6	Verzenden en opslaan	<u>Verplicht voor elke wijziging in dit menu</u>
7	Gebruikersspinnen	Dit zijn 4 door de gebruiker gegenereerde waarden die de machinemodule kan gebruiken. Het zijn gewoon verzonden bytes



3.5.3- Configuratie van de secties



Pictogrammen en waarschuwingsgeluid tonen of verbergen

4.-Op

Tovenaars

A Grafieken

AB/ Gladde AB-curve

m Contouren verwijderen

+: Toegepast gebied verwijderen

WebCam

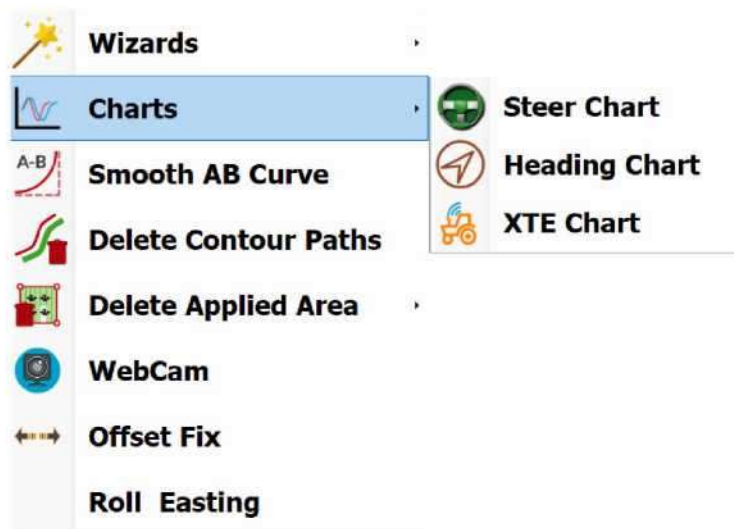
* ..4 Offset Fix

Rol Opeenvolging

4.1- Tvenaars (Stuur tovenaar)

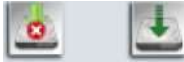
Steer Setup Wizard, follow the steps to the end.

4.2.- Charts	
Steering chart	Comparative graph of the real heading with the calculated one
Heading Chart	Comparative graph of the fix2fix and IMU heading
XTE Chart	Graph that shows the XTE (cross track error), and compares the ideal line with the actual route





9



4.3.- Gladde AB-curve

1	AB-curve activeren
2	Gebruik de pijlen om de AB-curve te wijzigen
3	Alleen opslaan voor nu (dit gebruik), of opslaan in een bestand, of annuleren



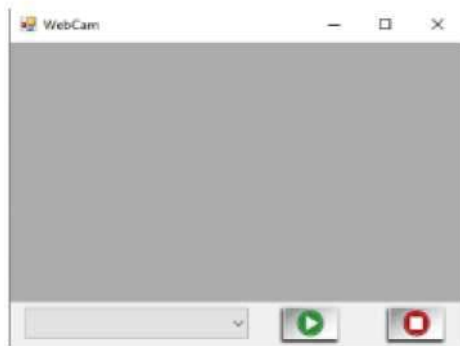
4.4.- Contourpaden verwijderen

1	Alle aangelegde contourpaden verwijderen
---	--



4.5.- Verwijderen van toegepast gebied

1	Wis alle secties en contouren (reinigt alle geschilderde gebieden)
---	--

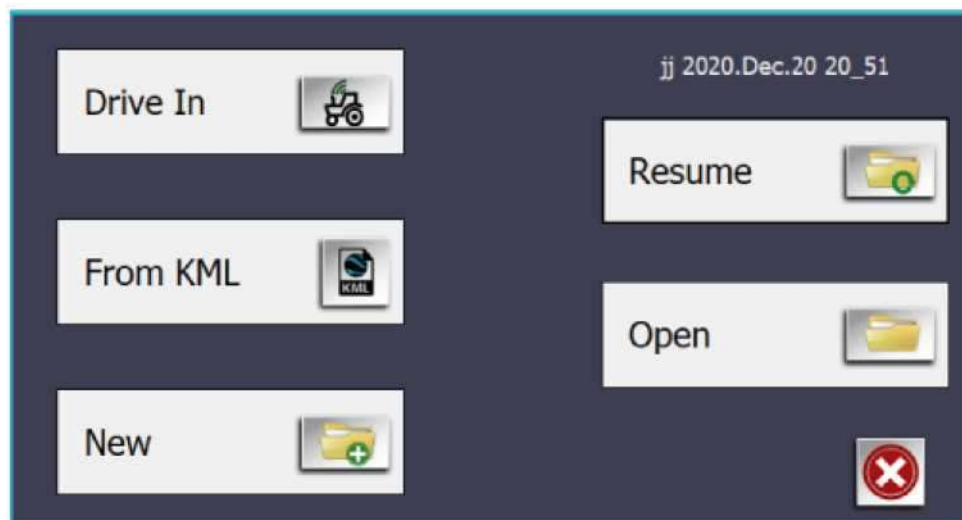


4.6.- Webcam	
1	Klein venster voor het uitgangssignaal van de webcam



4.7.- Offset fix	
1	Verschuiving GPS-positie in cm/in
2	Noord/Zuid
3	West/Oost
4	Reset

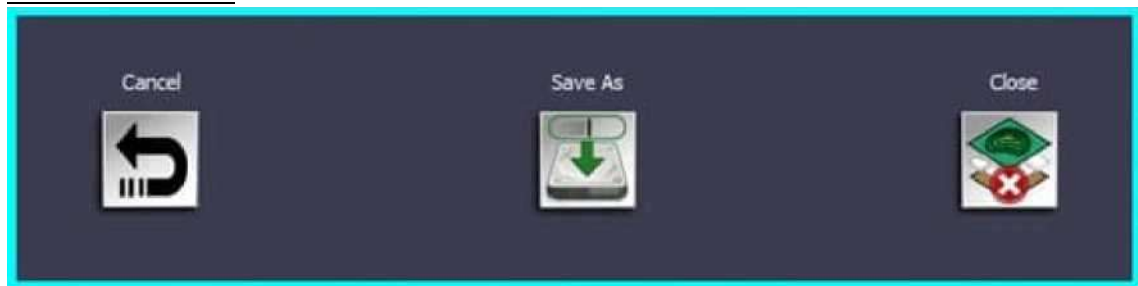
5.1.a- Veldmenu (geen veld geopend) Dit venster verschijnt als u geen veld geopend hebt.		
1	Inrijden	Aandrijving om nieuw veld te creëren
2	Van KML	KML-bestand gemaakt met Google Earth importeren
3	Nieuw	Maak een nieuw veldbestand aan, voeg naam, datum...
4	CV	Hervat het werk in het laatst geopende veld (laatste veld weergegeven in de rechterbovenhoek)
5	Open	Eerder opgeslagen veld openen
6	Annuleren	



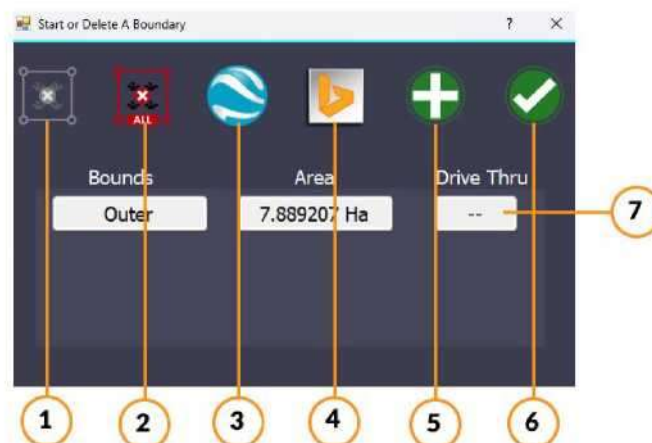
5.1.b.- Veldmenu



5.1.1.- Veld sluiten



5.1.2- Grens		
1	Geselecteerde grens verwijderen	
2	Alle grenswaarden verwijderen	
3	Google Earth bestand importeren	KML-bestand gemaakt met Google Earth importeren
4	Importeren uit Bing Maps App	
5	Nieuwe grens toevoegen	U kunt nieuwe grenslijnen toevoegen in of met KML-bestand
6	Gedaan	
7	Grenslijst	



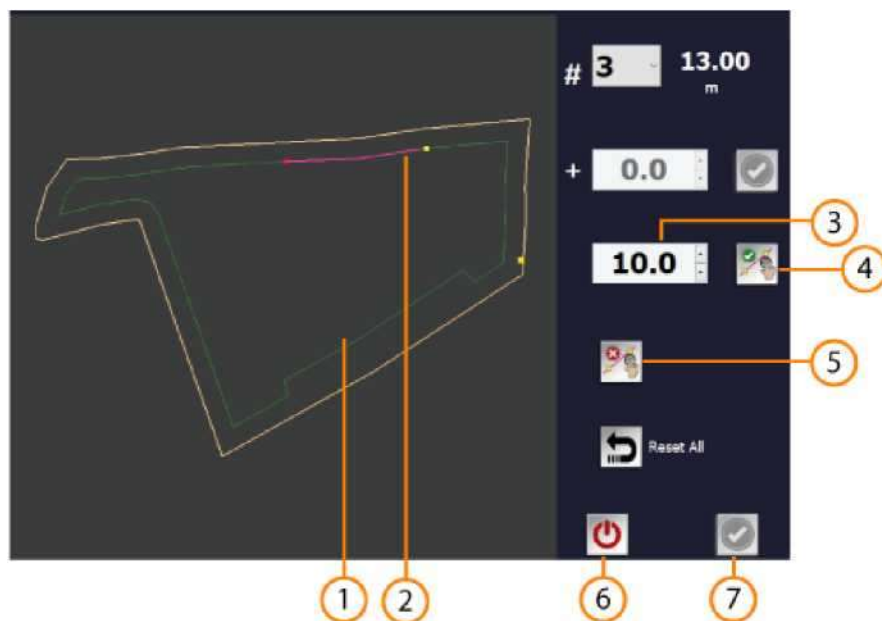
5.1.3- a- Headland (merk)

1	Veldkaart	
2	Grens	
3	Headland	
4	Aantal passen	Kopakkerafstand berekend door het aantal passen vermenigvuldigd met de breedte van het werktuig
5	Extra breedte	U kunt extra breedte toevoegen in meters
6	Alles resetten	
7	Annuleren	
8	Gedaan	



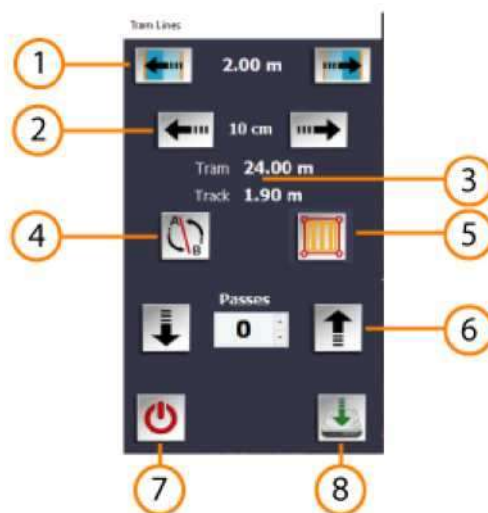
Wanneer de kopakker actief is, verschijnen er nieuwe knoppen aan de onderrand van het venster, zie punt

5.1.3.b - Kopakker (wijziging)		
1	Gewijzigde kopakker	
2	Headland geselecteerd klaar voor wijziging	Selectie door twee punten op de kaart aan te raken
3	Afstand	Afstand in meters voor wijziging, positief voor inwaartse richting, negatief voor uitwaartse richting
4	Wijziging valideren	
5	Wijziging annuleren	
6	Annuleren	
7	Gedaan	



5.1.4- Tramlijnen

1	Pijlen voor het wijzigen van de startlijn van de tramlijnen	Afstand in meters, helft van bevestiging
2	Pijlen voor het wijzigen van de startlijn van de tramlijnen	Afstand in cm
3	Tramlijnen informatie	Tramafstand geconfigureerd in Algemene configuratie van tramlijnen (3.6) Spoor geconfigureerd in Algemene configuratie van het voertuig (3.1.2)
4	Verander van richting de startlijn	
5	Type tramlijnen	Alleen tramlijnen Alle tramlijnen met kopakker Alleen tramlijnen met kopakker Tramlijnen annuleren
6	Aantal passen	
7	Uitschakelen	Tramlijnen uitzetten
8	Gedaan	



5.1.5.-Grenscontouren		
1	Aantal passen	
2	Afstand	Afstand in cm tussen grens en eerste passeerplaats
3	Annuleren	
4	Gedaan	

Grenscontouren maken

5.1.6.-opgenomen pad		
1	Speel	
2	Stijl	Drie stijlen: Begin bij begin, Dichtstbijzijnde punt, Laatste gestopte positie
2	REC	Eenmaal ingedrukt, verandert het in stop, om de opname te kunnen stoppen.
3	Annuleren	



Met deze functie kunt u een willekeurige route registreren om deze uit te voeren.

6.- AgIO



Programma dat de communicatie tussen AgOpenGPS en alle componenten regelt:

Tablet met AgOpenGPS

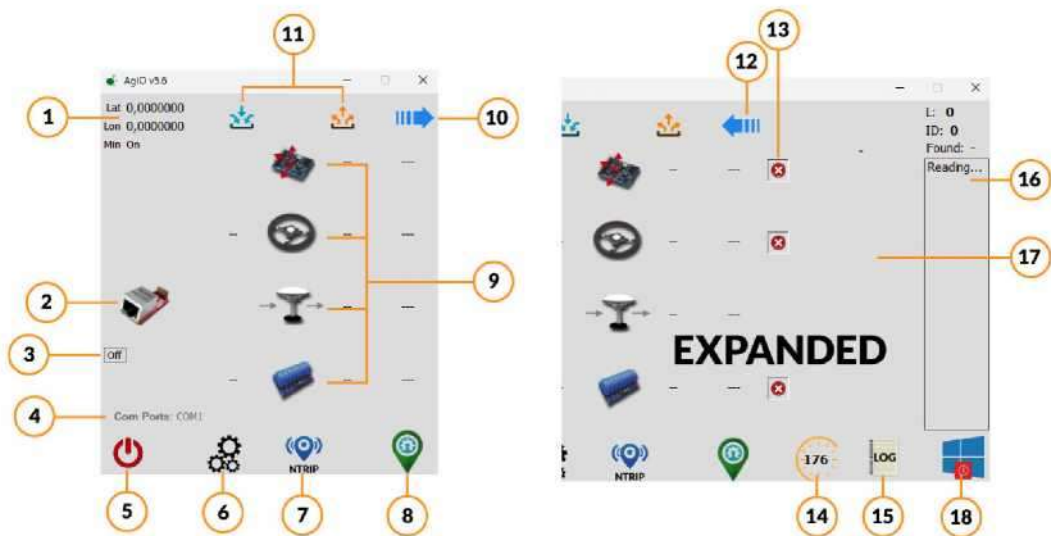
GPS

AutoSteer (PCB, DC Motor, Hydraulische kleppen)

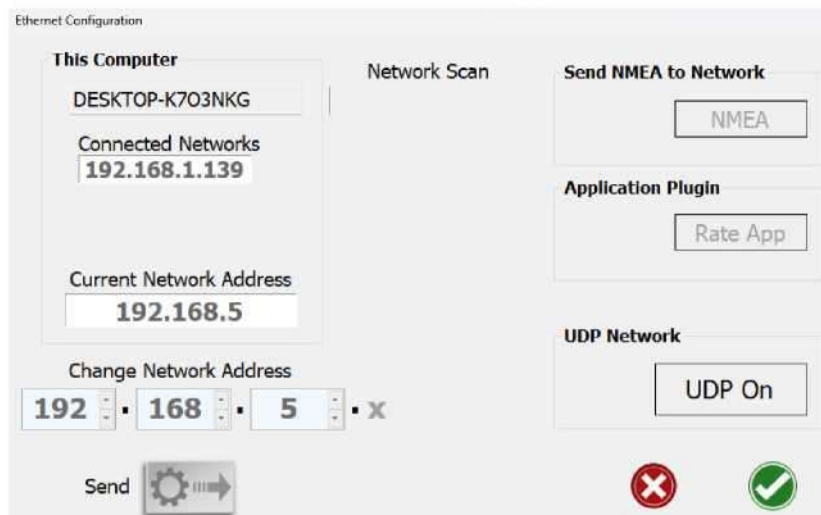
Machine modules

6.-AgIO

1	Informatie over coördinaten	
2	UDP-pictogram	Het is ook een virtuele knop die een venster opent voor UDP-configuratie, wanneer UDP actief is wordt het pictogram groen.
3	UDP-netwerk	Toont netwerkstatus, UIT of IP van actief netwerk
4	Informatie over de havens	Actieve COM-poorten
5	Uitschakelen	
6	Extra configuratie	
7	NTRIP-configuratie	
8	AgOpenGPS pictogram	Toont AgOpenGPS of start het als het gesloten is.
9	Pictogrammen voor onderdelen	Het is ook een virtuele knop die een venster opent voor de configuratie en aansluiting van de componenten
10	Pijl uitbreiden	Breidt het venster uit om meer informatie te tonen
11	In/Out informatie voor elke component	Het is ook een virtuele knop die een venster opent met informatie over GPS, snelheid, hoogte, satellieten, ...
12	Pijl sluiten	Uitgebreid venster sluiten
13	Component verbergen/tonen	
14	Timer	Aftellen om uitgebreid venster te verbergen
15	Logboek	Creëert een logbestand met de naam zAgIO_log.txt met alle NMEA-berichten in de programmamap.
16	NTRIP infobox	Toont info over NTRIP, type NMEA-berichten, lengte en nummer van elk bericht.
17	Extra UDP-info	Alleen beschikbaar als u UDP gebruikt, toont info over relais, CDP, WAS,...
18	Shutdown	Knop om Windows af te sluiten



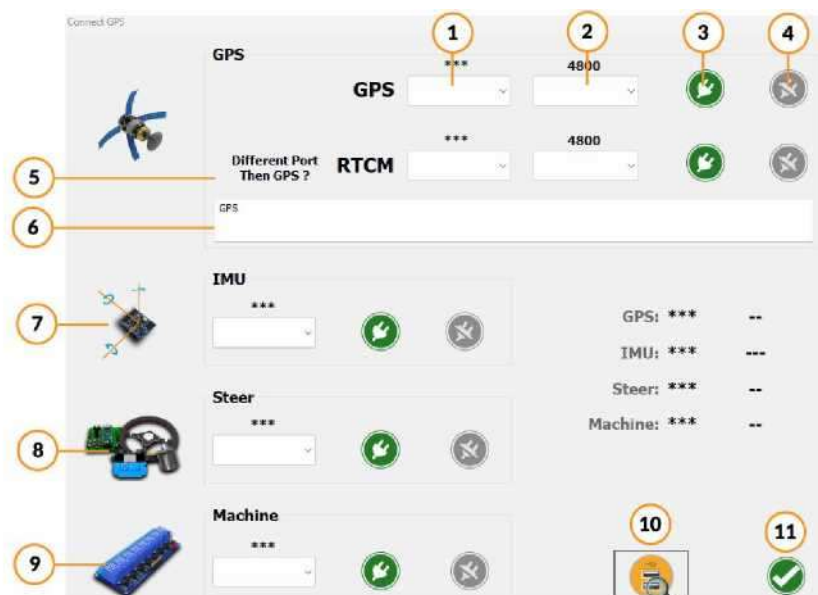
6.2.-UDP-configuratie



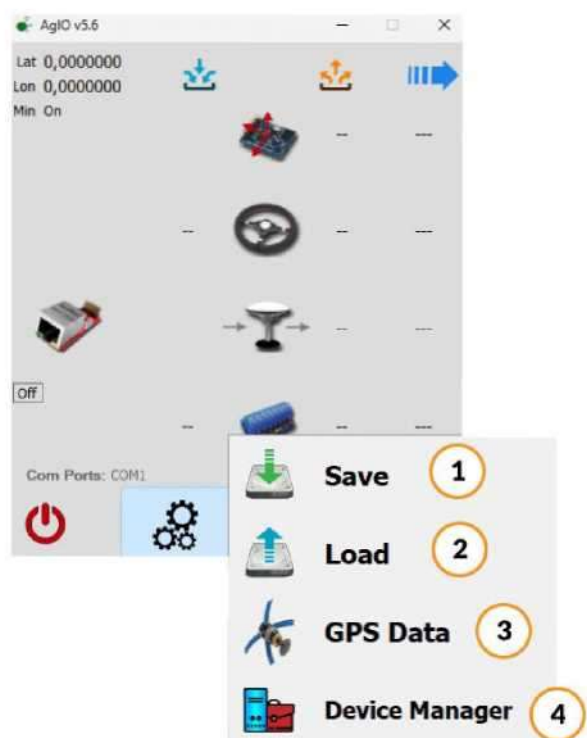
Press the UDP On button and Send to enable UDP, accepting configuration restarts AgIO

Standard sketches use 192.168.5 network address

6.9-AgIO Componenten		
1	GPS-poort	
2	Bit Rate-verbinding	
3	Verbind	
4	Ontkoppelen	
5	RTCM-poort	Als u een andere poort gebruikt voor RTCM-berichten
6	GPS Informatie	Vak toont informatie over GPS berichten (NMEA string)
7	IMU-module poort	Als u de IMU rechtstreeks op de printplaat aansluit, hebt u geen poort voor de IMU.
8	Stuurhut	
9	Machine Module Poort	
10	Scan Poorten	
11	Gedaan	

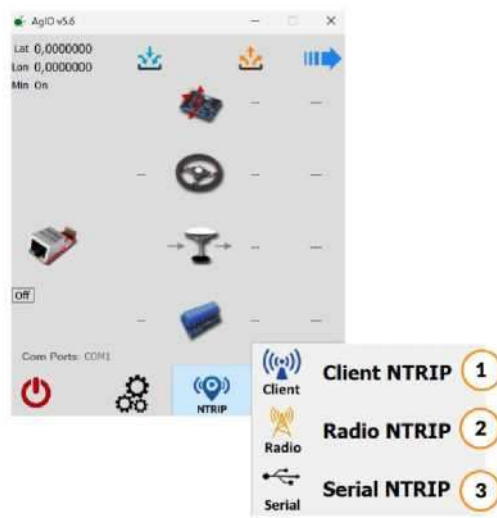


6.6.-AgIO Extra configuratie		
1	Sla	AgIO-configuratie opslaan
2	Belasting	AgIO configuratie laden
3	GPS gegevens	Toont GPS-informatie, hetzelfde als in punt 6. (11)
4	Apparaatbeheer	Opent Windows Apparaatbeheer



6.7.-AgIO NTRIP

1	Klant NTRIP	NTRIP in dezelfde poort van GPS
2	Radio NTRIP	NTRIP met behulp van radioverbinding
3	Serie NTRIP	NTRIP via seriële poort



6.7.1.1-NTRIP Configuratie (tabblad Bron)		
1	Bron Tab	
2	Tabblad Positie	
3	Tabblad geavanceerd	
4	Gastheer	
5	IP-adres	
6	Omroep	Voer de URL of het IP-adres van de caster in
7	IP bevestigen	
8	Caster IP	Wanneer bevestigd toont IP
9	Gebruikersnaam	Voer uw gebruikersnaam voor caster in, (o) toont wachtwoord
10	Wachtwoord	Voer uw wachtwoord voor caster in, (o) toont wachtwoord
11	Verkrijg bron tabel	Toont alle beschikbare bevestigingen van uw zwenkwiel.
12	Mount	Toont geselecteerde mount
13	Zwenkwielpoort	
14	NTRIP Aan	Schakelt NTRIP in/uit
15	Annuleren	
16	Gedaan	

NTRIP Client Settings

1 Source 2 Position 3 Advanced

4 Host DESKTOP-K703NKG

5 IP 192.168.1.139

6 Enter Broadcaster URL or IP www.rtk2go.com

7 Confirm IP

8 IP: 69.75.31.235

Username (o) 9

Password (o) 10

11 Get Source Table

Mount IGS01 12

Caster Port: 2101 13

Default: 2101

14 NTRIP On 15 16

6.7.1.2.-NTRIP-configuratie (tabblad Positie)

1	Breedtegraad voor handmatige vaststelling	
2	Lengtegraad voor handmatige vaststelling	
3	Selecteer type fix	Gebruik GPS Fix Gebruik handmatige fix
4	Breedtegraad huidige GPS fix	
5	Lengtegraad huidige GPS fix	
6	GPS fix verzenden naar handmatige fix	
7	Serie	Verzenden naar GPS via Serieel (USB, RS232)
8	UDP	Verzenden naar GPS via UDP
9	UDP-poort	Poortnummer voor UDP
10	GGA interval	Sommige aanbieders zoals VRS Systems (Maschinenring, Sapos...) hebben uw positie nodig, zonder uw positie zijn zij niet in staat u gegevens te sturen. Hier kunt u instellen hoe vaak u uw positie terugstuurt in seconden, 0 voor uitschakelen
11	NTRIP Aan	Zet NTRIP AAN/UIT
12	Annuleren	
13	Gedaan	

NTRIP-clientinstellingen

Bron

Positie

Geavanceerd

Manual Fix:

1 Lat: 53,0000000

2 Lon: -111,0000000

3 Use GPS Fix

Current GPS Fix:

4 Lat: 0

5 Lon: 0

6 Send To Manual Fix

Send To GPS Using:

7 SERIAL

8 UDP

9 2233

GGA Interval (secs)

10 10 0 = Off

11 NTRIP On

12 X

13 ✓

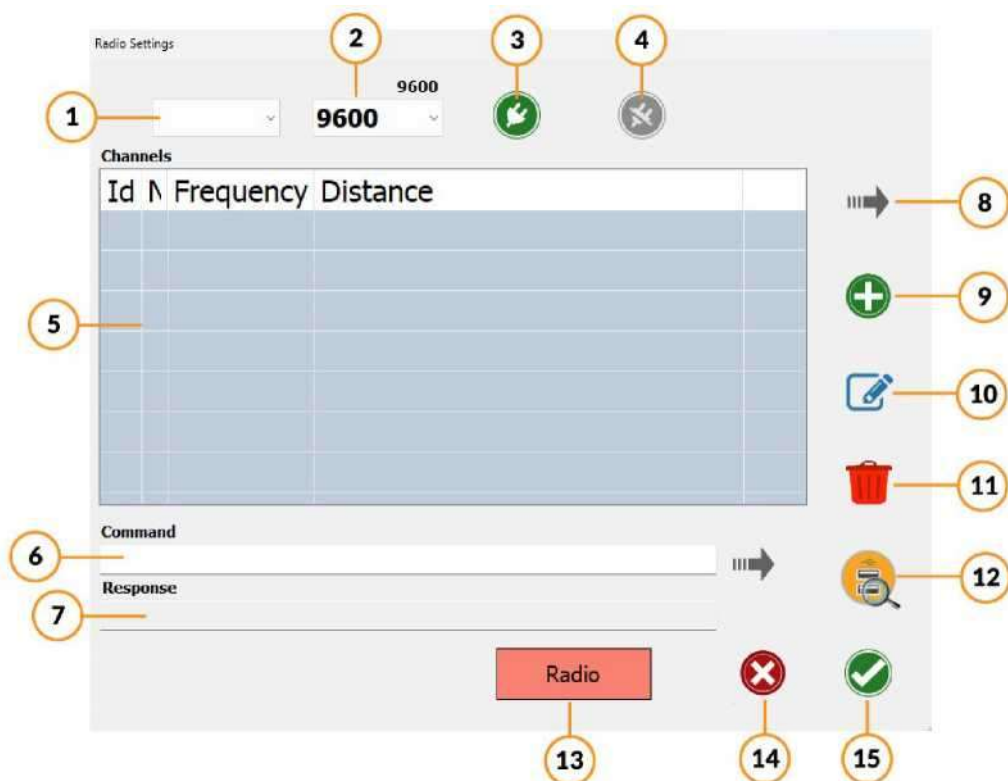
6.7.1.3.-NTRIP-configuratie (tabblad Positie)

HTTP	Protocol
Alleen TCP-poort	
UDP-pakketten	Standaard 256



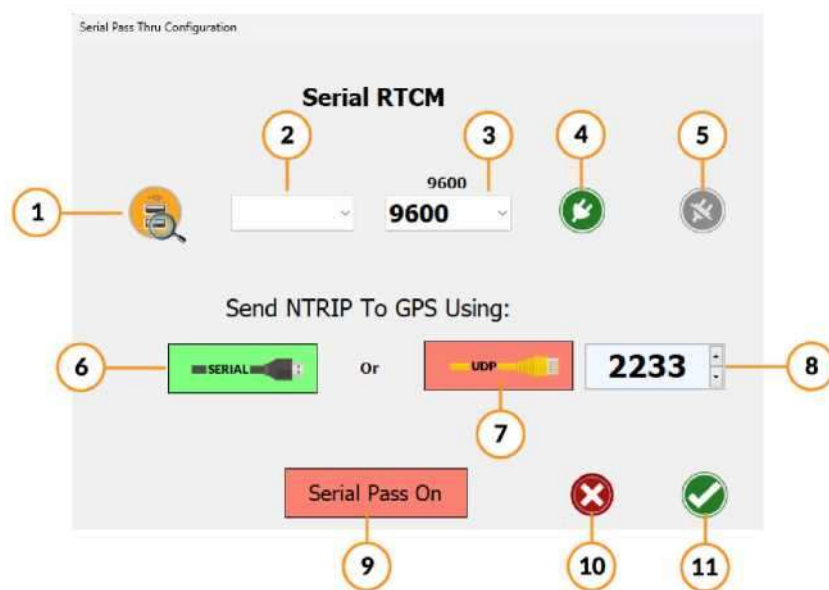
6.7.2.- Radio NTRIP

1	Haven	
2	Baudrate	
3	Verbind	
4	Ontkoppelen	
5	Kanalen	Kanaalidentificatie en -informatie
6	Opdrachtregel	
7	Reactie	Toont reactie van radiokanaal
8	Stuur	Stuurt de frequentie naar de radiomodem
9	Kanaal toevoegen	
10	Kanaal bewerken	
11	Kanaal wissen	Zet NTRIP AAN/UIT
12	Scan Poorten	
13	Radio inschakelen	
14	Annuleren	
15	Gedaan	



6.7.3.- Seriële NTRIP

1	ScanPorts	
2	Haven	
3	Baudrate	
4	Verbind	
5	Ontkoppelen	
6	Seriële modus	USB of RS232
7	UDP-modus	Toont reactie van radiokanaal
8	Poort UDP	Standaard 2233
9	Serial Pass ON	Seriële RTCM inschakelen
10	Annuleren	
11	Gedaan	



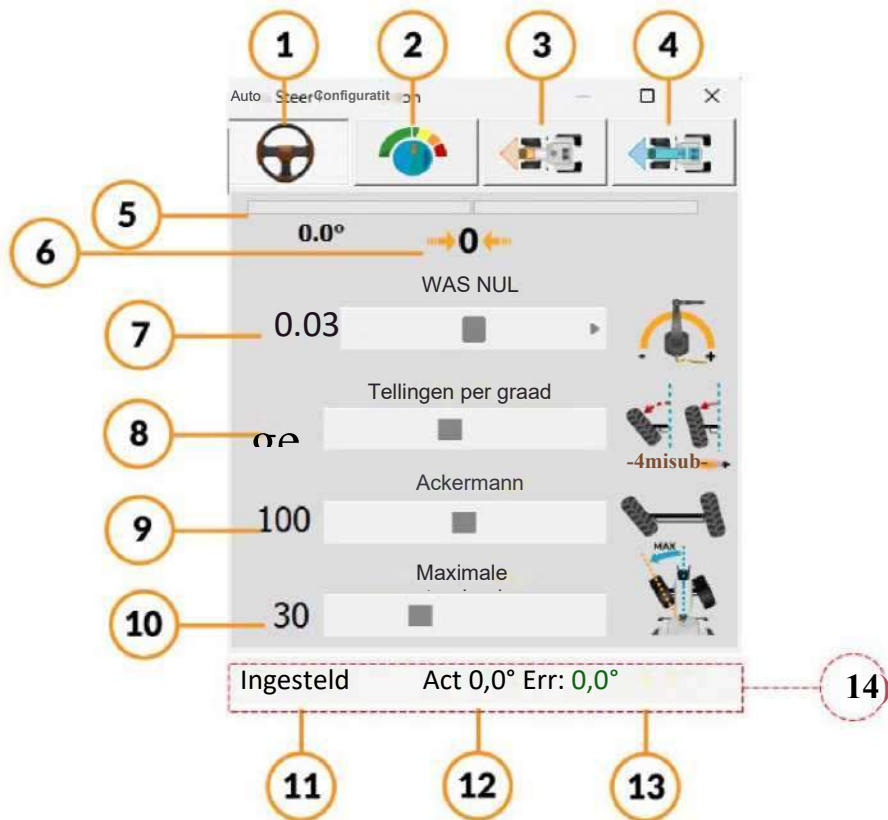
7.-Steer Configuratie



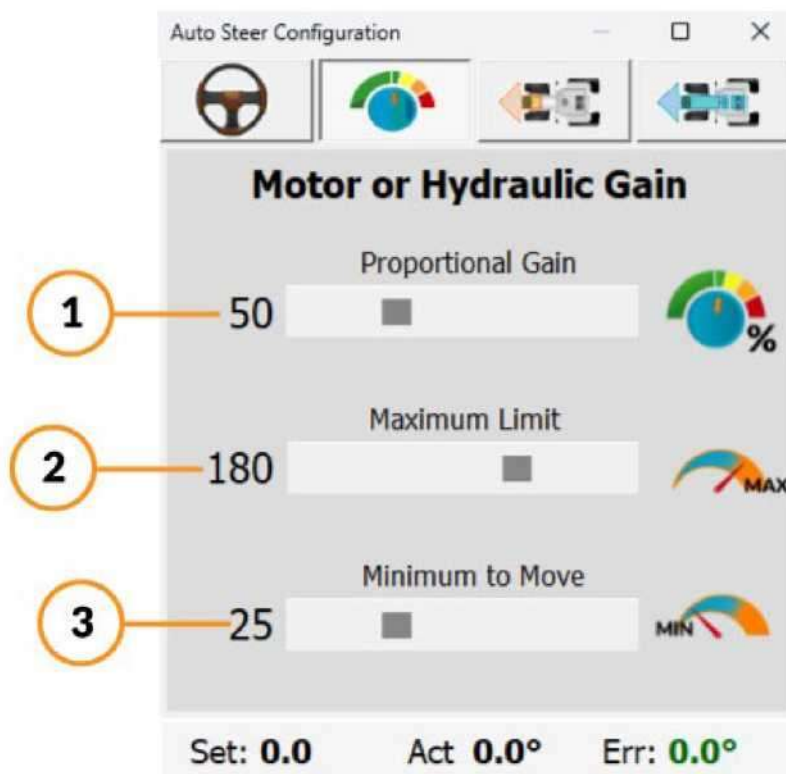
Pictogram dat de huidige hoek en de instelhoek toont, en de knop om de configuratie van het stuur te openen.

7.1.-Stuurconfiguratie (tabblad Stuur)		
1	Stuur Tab	
2	Power Tab	
3	Stanley Tab	
4	Pure Pursuit Tab	Ook bekend als PP
5	WAS-hoekindicator	WAS: Wielhoeksensor
6	WAS NUL	Zorgt ervoor dat de stuurhoek nul graden is bij vooruit rijden. Deze instelling moet bij rechttuit rijden nul graden zijn om goed ingesteld te zijn. Met Wheel Angle Sensor (WAS) zero kun je die niet-nul stuurhoek verwijderen, zodat hij nul graden is. Dit is een zeer belangrijke instelling en moet nauwkeurig worden ingesteld.
7	WAS Nul schuifknop	Voor handmatige kalibratie, of tweak-kalibratie
8	Tellingen per graad	Ook bekend als CPD De A/D converter geeft -4000 tot +4000 (8000 in totaal) niveaus uit, terwijl de wielhoeksensor 0 tot 5v uitstraalt. Om dat om te zetten in stuurhoekgraden - omdat we tellingen niet zo goed kunnen visualiseren - delen we die niveaus nu door tellingen per graad. Dus wanneer de CPD wordt verhoogd, draaien de wielen verder voor elke benodigde graad. Bij verlaging draaien de wielen minder ver.
9	Ackermann	De stuurgeometrie van Ackermann is een geometrische opstelling van de verbindingen in de besturing van een voertuig, bedoeld om het probleem op te lossen dat wielen aan de binnen- en buitenkant van een bocht cirkels met een verschillende straal moeten trekken.
10	Maximale stuurhoek	
11	Stelpunt stuurhoek	Stuurhoek gevraagd door AgOpenGPS
12	Werkelijke stuurhoek	Gelezen door WAS
13	Foutenhoek	Fout tussen instelhoek en werkelijke hoek

14	Sturen uitbreiden	Virtuele knop (dubbel indrukken) toont aandrijffunctie in stuurconfiguratie
----	-------------------	---



7.2.-Vermogensconfiguratie		
1	Proportionele winst	De proportionele versterking wordt vermenigvuldigd met de fout en vervolgens opgeteld bij de minimale PWM-waarde om de uiteindelijke uitgangswaarde te genereren. Hoe hoger deze waarde, hoe sneller de motor de besturing corrigeert. Als deze echter te hoog is, zal het stuur de lijn overschrijden en vervolgens weer de andere kant op oversturen. Een te lage waarde maakt dat het ofwel te lang duurt ofwel nooit de geleidingslijn bereikt.
2	Maximaal PWN-vermogen	De maximale PWM-waarde om de uiteindelijke uitgangswaarde te genereren
3	Minimaal PWN-vermogen	De minimale PWM-waarde wordt gebruikt om een minimale hoeveelheid vermogen toe te passen om de wrijving van de klep/motor te overwinnen.



7.4.-Steer configuratie (Pure Pursuit Tab)

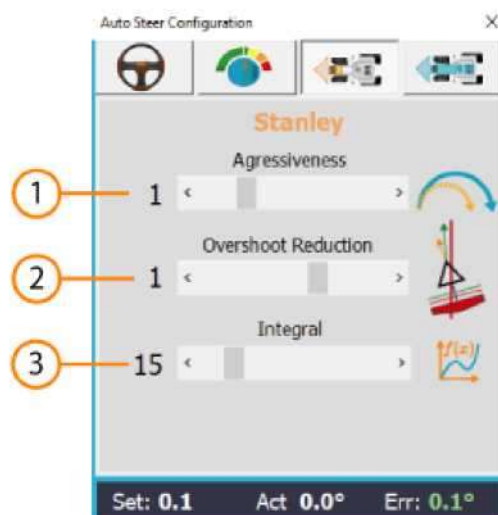
7.3.- Stuurconfiguratie (tabblad Stanley)

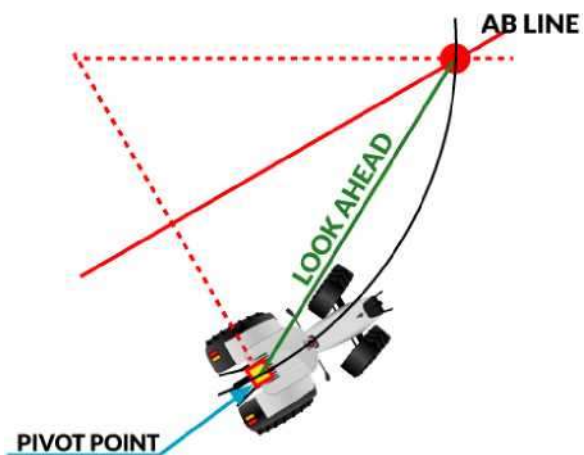


De Stanley-methode gebruikt de vooras als referentiepunt

. Ondertussen wordt gekeken naar zowel de koersfout als de dwarspadfout
 . In deze methode wordt de dwarspadfout gedefinieerd als de afstand tussen het dichtstbijzijnde punt op het pad met de vooras van het voertuig.

7.3.-Stanley configuratie		
1	Agressiviteit	De agressiviteit werkt met afstand. Hoe agressiever, hoe sneller hij naar de lijn probeert te sturen met het risico de lijn te overschrijden.
2	Overshoot reductie	De overshoot beïnvloedt de mate van agressiviteit door het voertuig van de lijn af te laten draaien. Het is de winnaar van de twee, koers en afstand die bepaalt hoe lang het duurt om de lijn te bereiken. Ideaal is om ze in evenwicht te brengen zodat je snel op de lijn komt zonder te ver over de lijn te gaan of heen en weer te schommelen (te agressief).
3	Integraal	Gebruikt derivaten van de 2e orde (niet-lineaire stuurmethoden) om het voertuig terug te brengen naar de lijn. Als in, wanneer zij de lijn naderen, moet hij beginnen weg te sturen van de lijn om te voorkomen dat zij heen en weer gaan over de lijn en nooit op koers komen, zoals op een ijzige weg. het tegenovergestelde duurt veel te lang om terug op de lijn te komen.

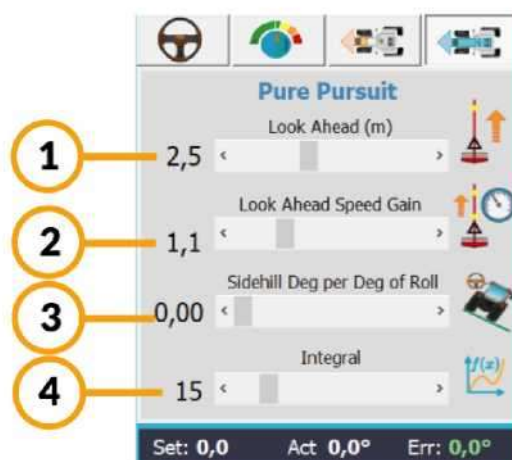




De zuivere achtervolgingsmodus gebruikt een look-ahead punt dat een vaste afstand is op het referentiep pad vóór het voertuig als volgt. Het voertuig moet naar dat punt rijden met behulp van een stuurhoek die wij moeten berekenen. Bij deze methode wordt het middelpunt van de achterste as gebruikt als referentiepunt op het voertuig.

7.4.-PP-configuratie

1	Kijk vooruit.	Afstand in meters hoe ver is het referentiepunt
2	Vooruitblik Snelheidswinst	Hoe ver de blik vooruit gaat op basis van snelheid
3	Zijwaartse graden	Zijwaartse compensatie in graden voor elke graad in rollen



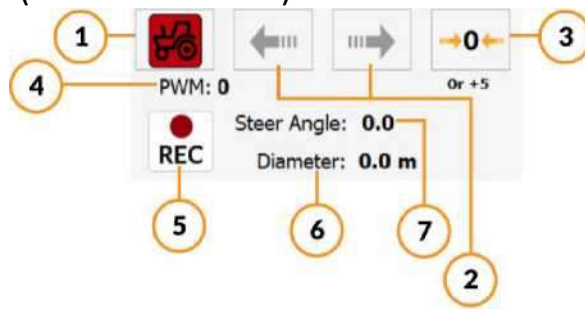
7.4.-Steer configuratie (Pure Pursuit Tab)

4	Integraal	Gebruikt derivaten van de 2e orde (niet-lineaire stuurmethoden) om het voertuig terug te brengen naar de lijn. Als in, als ze de lijn naderen moet hij van de lijn af gaan sturen om te voorkomen dat hij heen en weer gaat over de lijn en nooit meer op koers komt, zoals op een ijzige weg. het tegenovergestelde duurt veel te lang om weer op de lijn te komen.
---	-----------	--

7.5.-Rijden en testen		
Als u de onderste rand aanraakt (dubbele aanraking), verschijnt de rij- en testfunctie		
1	Drive	Sluit het autostuur aan, ook al hebben we geen lijn, rij rechtdoor. We kunnen de hoek veranderen met de pijlen.
2	Klik links/rechts	Verhoogt met één graad in de geselecteerde richting
3	Nul	Stel de hoek in op nul, of als deze nul is op +5
4	PWN	Toont PWM gebruikt om motor/kleppen aan te sturen.
5	REC	Functie om de werkelijke stuurhoek te berekenen, stabiel te rijden en de hoek te tonen wanneer deze klaar is.
6	Diameter	Toont berekende diameter voor REC-functie
7	Stuurhoek	Toont Stuurhoek Toont dat wordt gebruikt om de diameter te berekenen, is zeer belangrijk om het stabiel te houden.
8	Sturen uitbreiden	Virtuele knop (dubbel indrukken) toont alle opties in de besturingsconfiguratie
Met al deze functies helpen zij ons de parameters van het tabblad Steer (7.1), WAS Zero, CPD, Akerman en Maximum Steerhoek correct te configureren.		

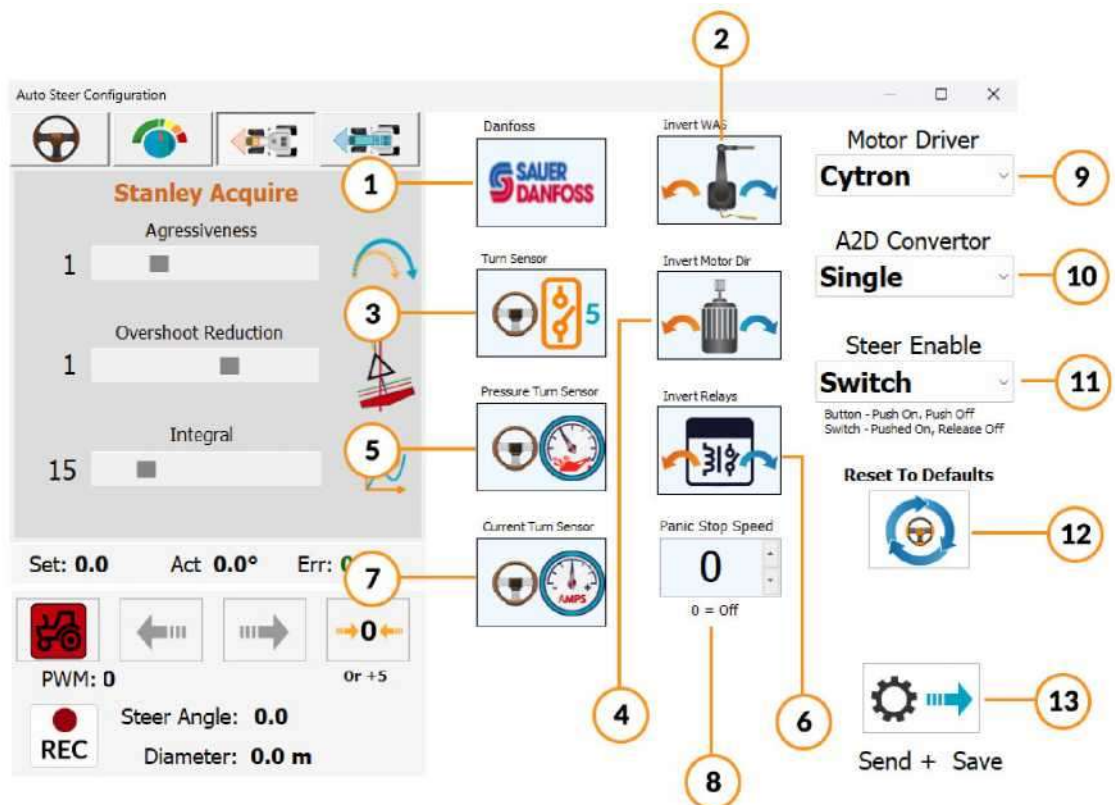


7.4.-Steer configuratie (Pure Pursuit Tab)



3.5.1- Arduino stuurconfiguratie

1	Danfoss	Speciale configuratie voor Danfoss activeren
2	WAS omkeren	Draai naar rechts positieve waarde/ Draai naar links negatieve waarde
3	Draaisensor	Indien geactiveerd, verschijnt het vakje voor de selectie van tellingen
4	Motor omkeren	
5	Drukdraaisensor	Indien geactiveerd, verschijnt de schuifbalk voor drukselectie
6	Relais omkeren	
7	Huidige draaisensor	Indien geactiveerd, verschijnt de schuifbalk voor de selectie van versterkers.
8	Paniek Stop Snelheid	Stop autostuur op waarde, in km/u
9	Selectie Motorrijder	Cytron of IBT2
10	A2D Convertor	Enkele of differentiële modus
11	Stuur inschakelen	Geen, schakelaar of knop
12	Reset	Terugzetten naar standaardwaarden
11	Verzenden en opslaan	<u>Verplicht voor elke wijziging in dit menu</u>



8.- Stuurstand



By pressing the button, you can change the steering mode, the active mode is the one shown, P for Pure Pursuit and S for Stanley.

The small numbers above the icon are the integral correction calculations

11.-Steer Indicator

De richtingaanwijzer geeft informatie over de richtingsmodule. Het draait ook zoals de wielen van het voertuig doen.

Er zijn vier kleuren om de status van de autostuur te kennen.



Paars

Geen stuurmodule aangesloten



Rood

Stuurmodule aangesloten,
geen



Oranje

Stuurmodule aangesloten en
ingeschakeld;



Groen

Alles aangesloten en ingeschakeld

AgOpenGPS Hoofdscherm (Veld geopend)



17 Vlaggen

18 .-Versie/Paint color Mapping

19 .-AB lijn

20 Autosteer

21 Draai

22 Automatische secties

23 Handleidingen

24 Lijn AB

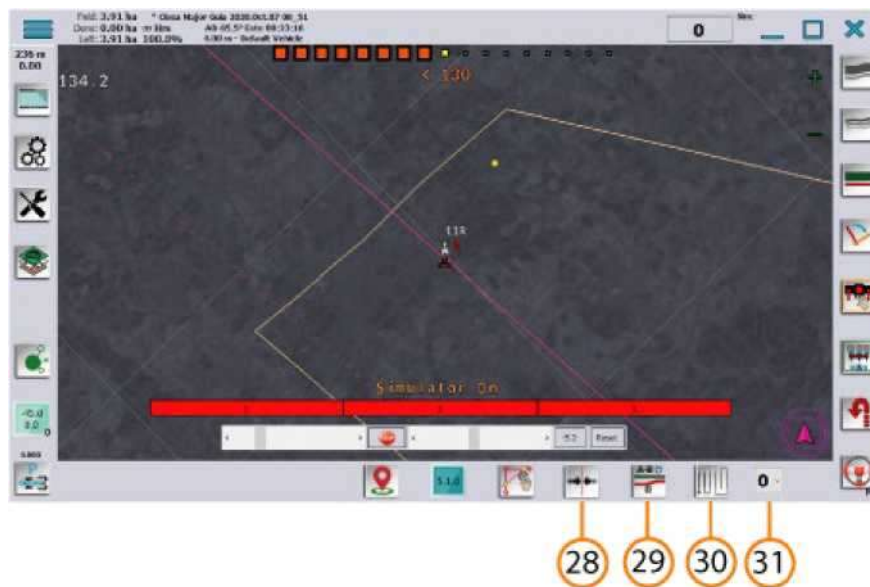
25 .-AB lijn

26 AB-curve

27 ...-Contour

AgOpenGPS-hoofdscherm (veld geopend AB-regel geselecteerd)

Zodra een AB-lijn is geselecteerd, verschijnen aan de onderste rand nieuwe pictogrammen met nieuwe functies, die allemaal kunnen worden verborgen in het submenu Algemene configuratie, Pictogrammen (3.7).



28 Snap to pivot

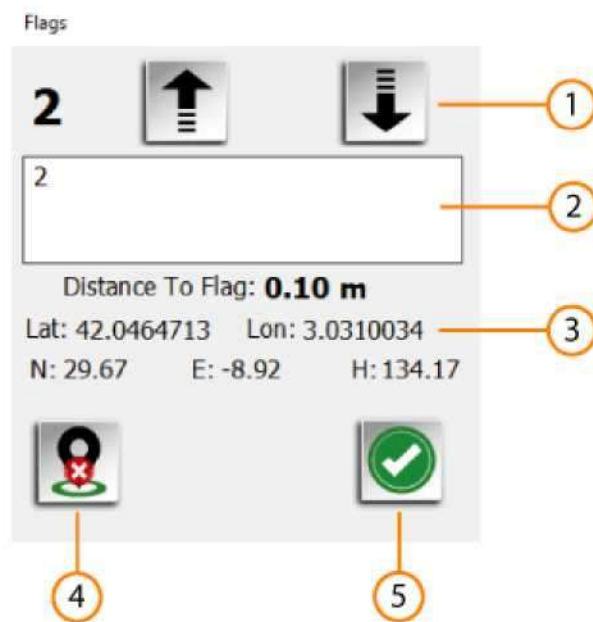
29 AB Lijn bewerken

30 Uw Skip

31 Uturn skip

17 Vlaggen

7.5.-Rijden en testen Met AgOpenGPS kunt u alles markeren wat u wilt markeren		
1	Navigatiepijlen	Blader door de beschikbare vlaggen.
2	Lijst met vlaggen	
3	Informatie over de vlag	
4	Vlag verwijderen	
5	Gedaan	



18 .-Versie/Paint color Mapping



Pictogram dat de huidige versie toont, en de knop om de kleurenkiezer voor mapping te openen.

In AgOpenGPS kunt u elke kleur kiezen voor de kartering



1 Dagmodus

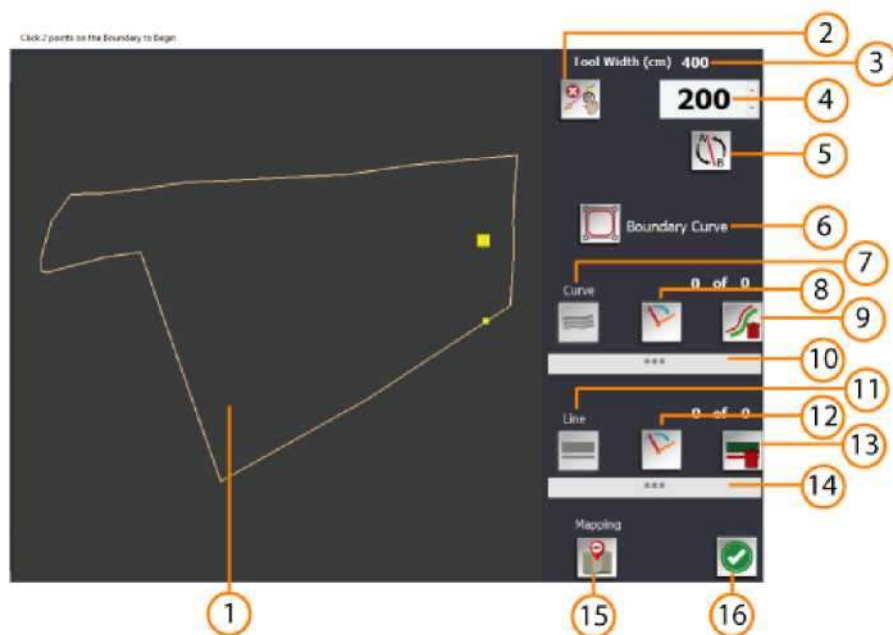
2 Nachtmodus

3 Kleuren vergrendelen/ontgrendelen

4 Klaar.

5.-Preset kleuren

19.-AB Lijn		
1	Veldkaart	In de veldkaart kunt u alle AB-lijnen aanmaken, bestaande lijnen worden ook getoond. Om een nieuwe lijn te creëren, hoeft u slechts twee punten op de grens te selecteren (de punten kunnen worden gewist met het icoontje 2 "Punt wissen"). De lijn tussen de twee punten wordt gecreëerd met het icoontje 7 "Kromme" of het icoontje 11 "Lijn".
2	Verwijder punt	
3	Informatie over de breedte van de bevestiging	
4	Afstand tot de grens	Is standaard de helft van de breedte van de bijlage.
5	AB Lijnwisselrichting	
6	Grenscurve	Maak een kromme lijn die de grenswaarde volgt
7	Curve	Voor handmatige kalibratie, of tweak-kalibratie
8	Cirkellijnen	
9	Geselecteerde curve verwijderen	
10	Kromme informatie	Koersrichting en tijd.
11	Lijn	
12	Fietslijnen	
13	Geselecteerde regel verwijderen	
14	Lijn Informatie	Koersrichting en tijd.
15	Mapping	Toont in kaartverf secties.
16	Gedaan	



20 Autosteer

Dit pictogram is een knop om de autostuurmodule te activeren (in het groen), als hij is losgekoppeld of gedeactiveerd, wordt hij in het rood weergegeven.

De letter verwijst naar de optie in algemene configuratie 3.1.4, M voor handmatig en R voor op afstand.

20.1.1.1. - Knop om de softwareknop de status van de stuurschakelaar/knop te laten volgen



Groen

OP



Rood

UIT

21 Draai



Groen

OP



Rood

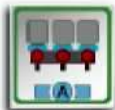
UIT

Uturn-configuratie in 3.4

22 Automatische secties



OP



UIT

Met deze knop kunnen secties met de machinemodule worden bediend.

U kunt secties aan of uit zien in sectiedisplay (9)

23 Handleidingen



OP



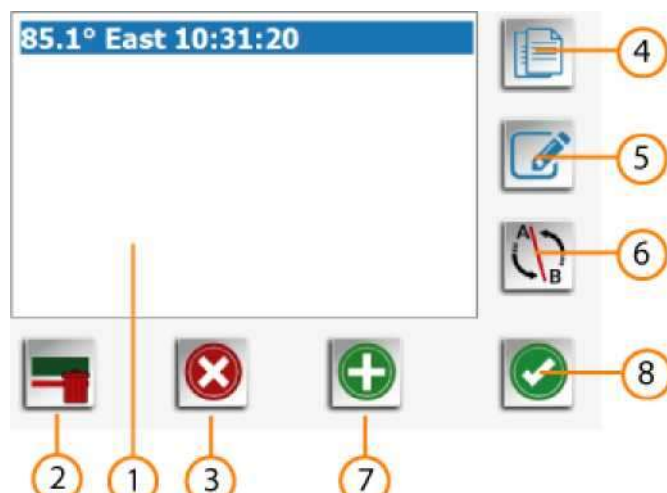
UIT

Met deze knop kunt u secties handmatig bedienen

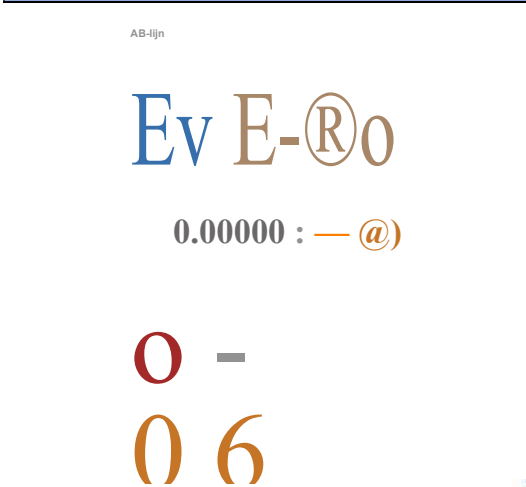
U kunt afzonderlijke secties zien en bedienen (aan of uit) in het sectiedisplay (9)

25/26.-AB Lijn/Curve		
1	Lijnlijst	
2	Geselecteerde regel verwijderen	
3	Annuleren	
4	Dubbele regel	
5	Bewerk lijn	
6	Verander van richting lijn	
7	Lijn AB toevoegen	Er verschijnt een nieuw venster, punt 9 en volgende
8	Gedaan	

AB-lijn

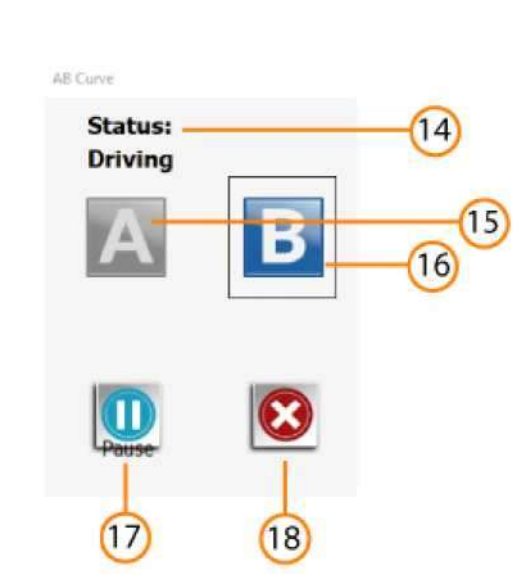


In dit nieuwe venster kunt u een nieuwe AB-lijn rijden tussen twee punten (A naar B)



In de rij	
9	Een punt
10	B Punt
11	Koersrichting
12	Annuleren
13	Gedaan

This new window allows you to make a new path driving between two points (A to B)



14	Status
15	A Point
16	B Point
17	REC/Pause
18	Cancel

27.-Contour

Deze toets verandert lijn in contourlijn. Bij activering verschijnt een nieuwe toets.



Vergrendelen/ontgrendelen

Vergrendelt of ontgrendelt de lijnvolg, dwingt tot het volgen van de lijn zodra deze is vergrendeld, als deze in de vergrendelde stand staat verschijnt een bericht op het scherm.

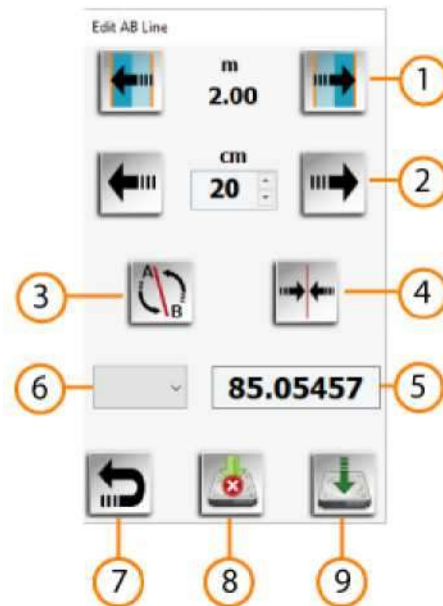
28.-Snap om te draaien



Deze knop stelt de lijn in op het draaipunt

29.-AB Lijn bewerken

1	Halve Snap	
2	Snap	
3	Verander van richting lijn	
4	Snap to pivot	
5	Koersrichting	U kunt de koersrichting handmatig bewerken
6	Voorinstellingen koersrichting	0/90/180/270 graden
7	Annuleren	
8	Klaar maar niet opslaan	
9	Opslaan en klaar	



30.-Je Skip

Automatic skips in uturn like picture in icon



Enabled

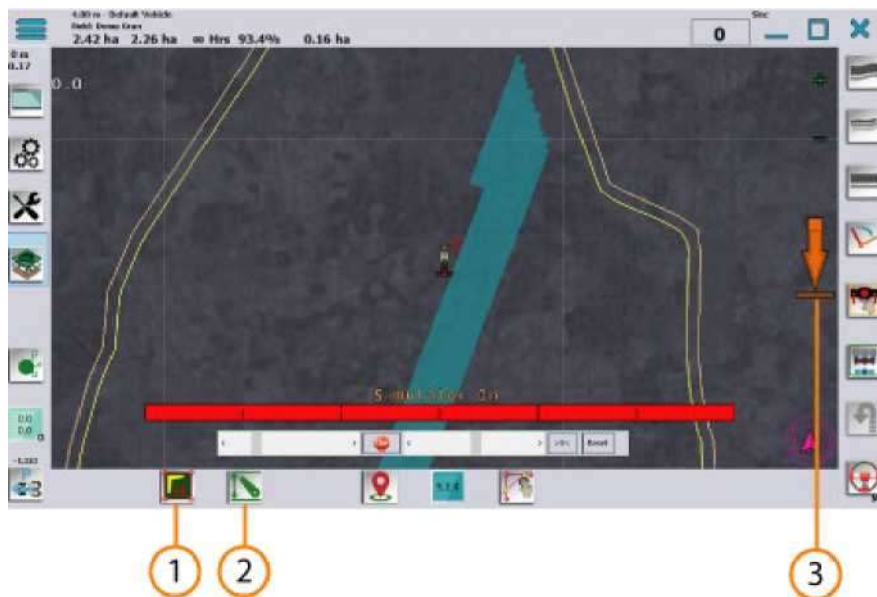


Disabled

31.- Uturn Skips

Drop-down lijst met opties voor overslaan in U-bocht (0 tot 10)

32.- Kopakker (actief)



- 1 Kopakker AAN/UIT
- 2 Liftbediening AAN/UIT
- 3 Pijl omhoog/omlaag info