



CHCNAV AGNAV5.0 KÄYTTÖOHJE



Täsmäviljely | Helmikuu 2026

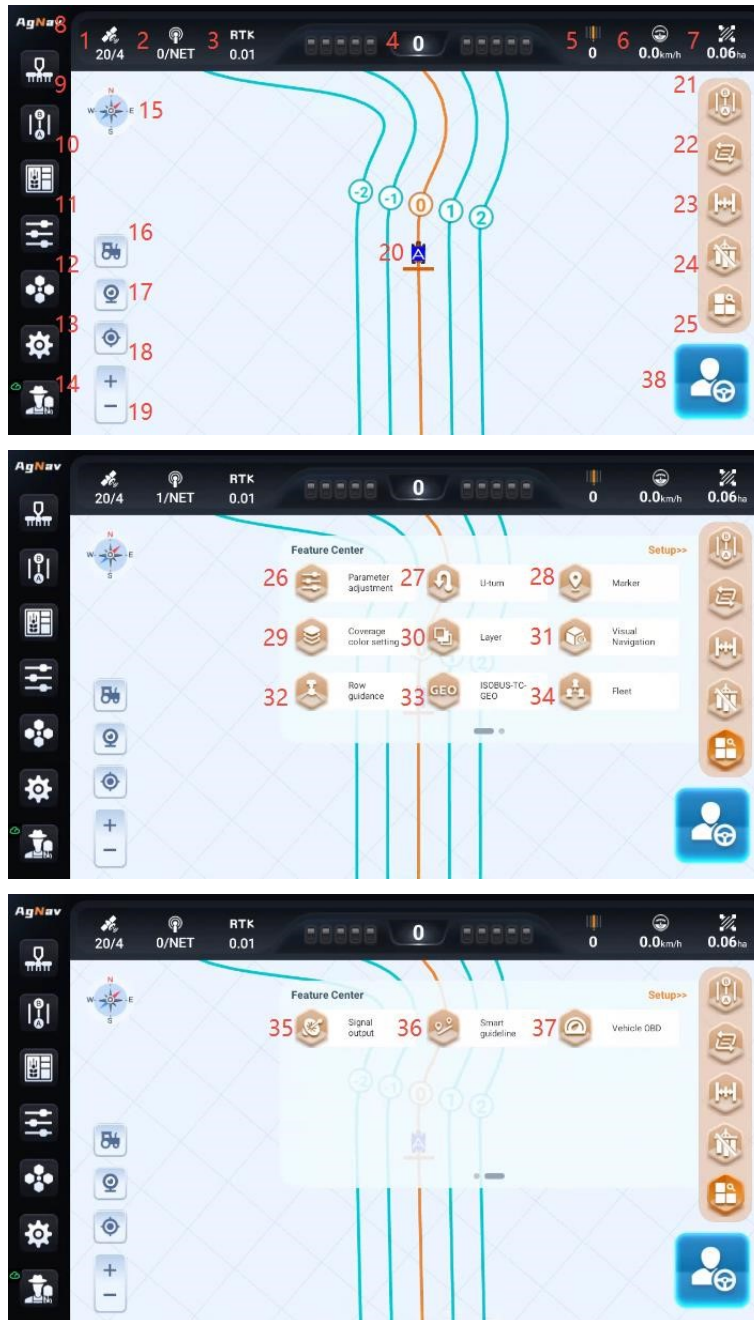
Sisällysluettelo

1 Päänäkymä.....	5
2 Päätoiminnot	25
2.1 Pilvipalvelut	25
2.2 Asetuskeskus.....	26
2.2.1 Pikavalintojen mukauttaminen	26
2.2.2 Klassinen tila	27
2.3 Hälytysasetukset.....	29
2.4 Data- ja signaalilähdöt	29
2.4.1 NMEA-lähtö	29
2.4.2 NMEA 2000 -lähtö.....	30
2.4.3 SPEED-muuntimen lähtö.....	31
2.4.4 5 V:n lähtö.....	31
2.5 Navigointiasetukset	33
2.5.1 GBM	33
2.5.2 Pellon ja työkoneen tiedot	34
2.5.3 Ei peittojäljen tallennusta peruutettaessa	34
2.5.4 Lokitallennuksen kytkin	35
2.5.5 Päänäkymässä näytettävien ajolinjojen määrä	36
2.5.6 Automaattiohjauksen poiskytkentä peruutettaessa	37
2.5.7 Auto RZ	38
2.5.8 Eteenpäin opastus	38
2.5.9 Kaikkien reittilinjojen näyttäminen	40
2.5.10 Ilmoitus pellolle saavuttaessa	40
2.5.11 Ajolinjan numeron näyttökytkin	41
2.5.12 Ohjaussuhde (poikkeama)	42
2.5.13 Ajolinjan tehtävämuistutus	42
2.5.14 Tietojen automaattinen lähetys pilvipalveluun.....	43
2.5.15 Työkoneen sivusiirtymän näyttö	44
2.6 Laitteistoasetukset	45

2.6.1	Monitoimikahva ja AH-C-ilmakahva	45
2.6.2	Kamerakuva peilaus	46
2.6.3	Kameran pienoisikkuna	46
2.6.4	360°panoramic view	47
2.7	Päivitys yhdellä painalluksella	49
2.8	PointSky	49
2.9	PointNet	51
2.10	Ajolinjojen lisätilat.....	51
2.10.1	Silmukka-ajolinja	52
2.10.2	Reittisuunnittelu.....	53
2.10.3	Kaikki reitit	54
2.10.4	Mukautuva kaarre	54
2.11	Uusi raja	55
2.12	Päisteajolinjat.....	59
2.13	Merkintäpisteet.....	61
2.14	Tiedonsiirto	62
2.15	U-käännöksen lisäasetukset.....	66
2.16	Ajokäytävät	71
2.17	Ruiskutusurat	73
2.18	Työkoneen signaalitulo	74
2.19	Kalusto	75
2.20	ISOBUS	78
2.20.1	VT	78
2.20.2	AUX-N.....	79
2.20.3	TC-SC	80
2.20.4	TC-GEO	84
2.20.5	ISOBUS-asetukset.....	90
2.21	Materiaalit	91
2.22	Turvallisuus	92
2.22.1	Automaattiohjauksen enimmäisnopeus	93

2.22.2 Automaattiohjauksen suurin kytkentänopeus	93
2.22.3 Ohjauksen käsikäyttöinen ohitus	94
2.22.4 Väsymysvaroitus.....	95
2.22.5 Automaattiohjauksen kytkentä moottoripainikkeella	95
2.22.6 Automaattisen U-käännöksen suurin sallittu nopeus	95
2.23 Tilan ja asiakkaiden hallinta	96
2.24 Yksityisyyden suojaus.....	97
2.25 Vianmääritys	98

1 Päänäkymä



1. Satelliittitila

Kaksi arvoa näytetään muodossa X / Y.

X Osoitetaan seurattujen satelliittien määrä.

Y Ilmaisee RTK-status.

1: Yksi/autonominen 2: DGPS/SBAS 4: FIX 5: Float

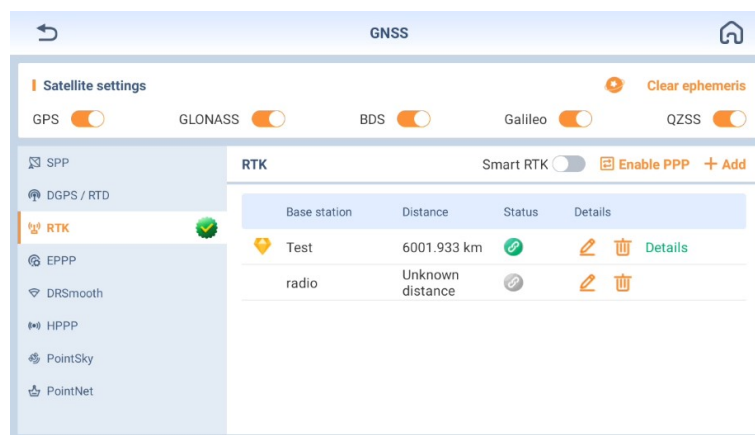
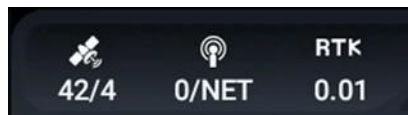
2. Tukiaseman tila

Kaksi arvoa näytetään muodossa X / Y.

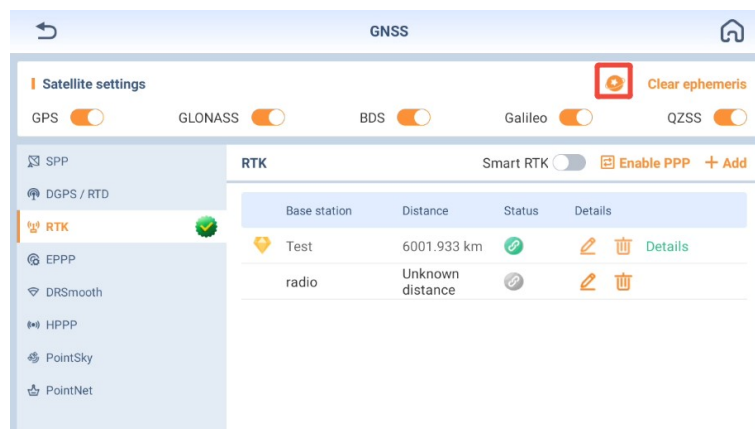
X Edustaa signaalin latenssia. Mitä pienempi X, sitä vakaampi signaali on, yleensä suositeltu arvo on alle 10 automaattisessa ohjaustilassa paremman suorituskyvyn saavuttamiseksi.

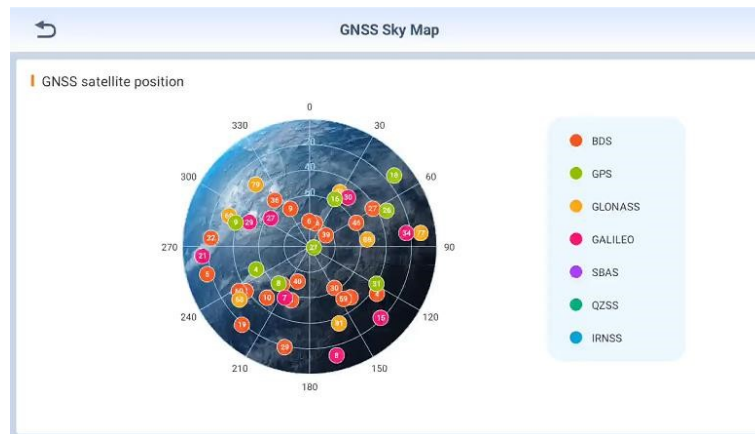
Y On nykyinen radiokanavan numero, jos se on radiotila; Y muuttuu NET-tilaksi, jos se on verkkotila.

3. GNSS-tila ja paikannuksen tarkkuus Napauta satelliittitilapalkkia päästäksesi GNSS-asetuksiin.



Ohjelmistoversiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat satelliittikuvien näyttämistä alueelta, jossa ajoneuvo sijaitsee.





4. Sivuttaispoikkeama

Näyttää reaaliaikaisen sivupoikkeaman ajoneuvon sijainnin ja valitun ajolinjan välillä. arvo on negatiivinen, kun ajoneuvo on ajolinjan vasemmalla puolella, ja se on positiivinen, kun ajoneuvo on ajolinjan oikealla puolella. yksikkö on 1 cm per ruudukko.

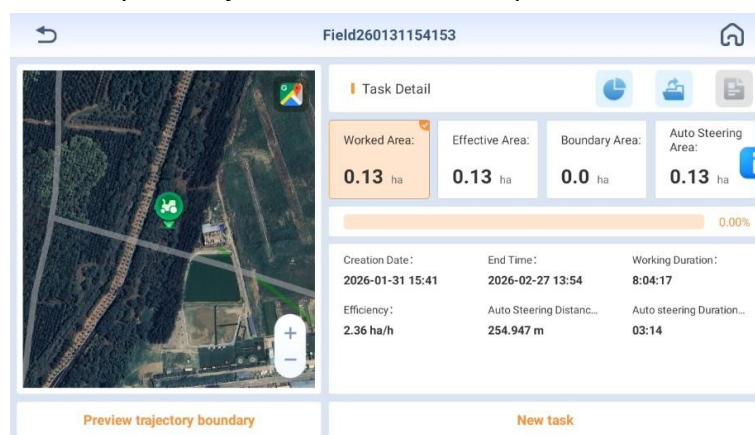
5. Ajolinjan numero

Nykyinen ajolinjan numero, jossa ajoneuvo sijaitsee (Alkuperäinen numero on 0).

6. Ajonopeus: ajoneuvon reaaliaikainen nopeus.

7. Tehtävän tiedot

Klikkaa tätä kuvaketta nähdäksesi yksityiskohtaisen tehtäväraportin. Tämän käyttöliittymän avulla käyttäjät voivat tarkastella nykyistä tehtävää ja luoda uuden tehtävän. Ha on oletusyksikkö, ja se on säädettävissä perusasetuksissa.



Käsitelty ala: Maalaus/piirustusalue, jossa on päällekkäisyyksiä.

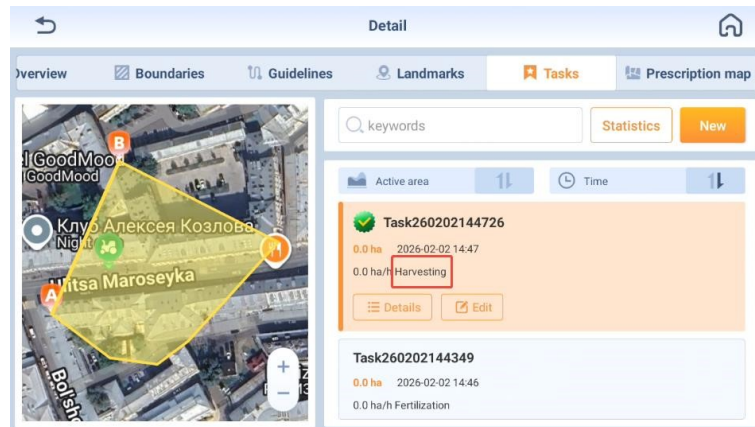
Jäljelle jäävä alue: Alue, joka on vähennetty tehokkaalla alueella raja-alueelta.

Rajan pinta-ala: Raja-alueen sisäalue.

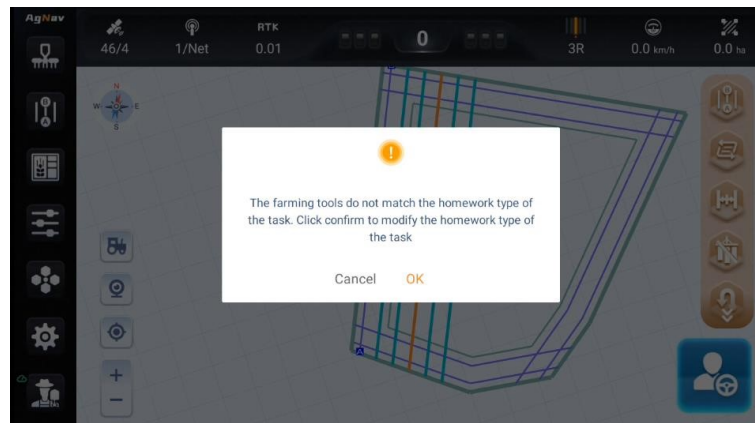
Todellinen käsitelty ala: peittojäljen tallennus-/piirustusalue ilman päällekkäisyyttä.

Esikatsela liikeradasta luotavaa rajaa: Luo raja piirtämällä liikeratoja.

Ohjelmistoversiot vuoden 20260109 jälkeen, uutta tehtävää luotaessa järjestelmä luokittelee tehtävän automaattisesti nykyisen työkonetyypin perusteella. tehtävätyypit tukevat manuaalista valintaa.

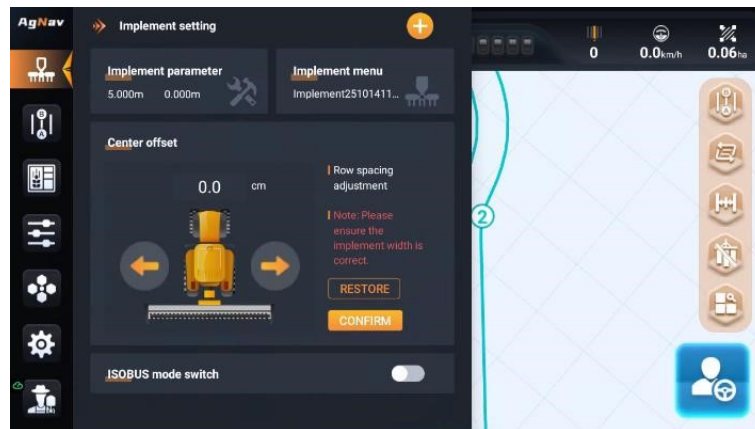


Jos manuaalisesti valittu tehtävätyyppi ei vastaa työkonetta, pääkäyttöliittymä kehottaa luomaan uuden tehtävän.



8. Työkone

Se koostuu työkoneparametreista, toteutusvalikosta, keskimmäisestä offsetista ja ISOBUS-kytkimestä.



Toimenneparametri tarkoittaa nykyistä työkonetietoa.

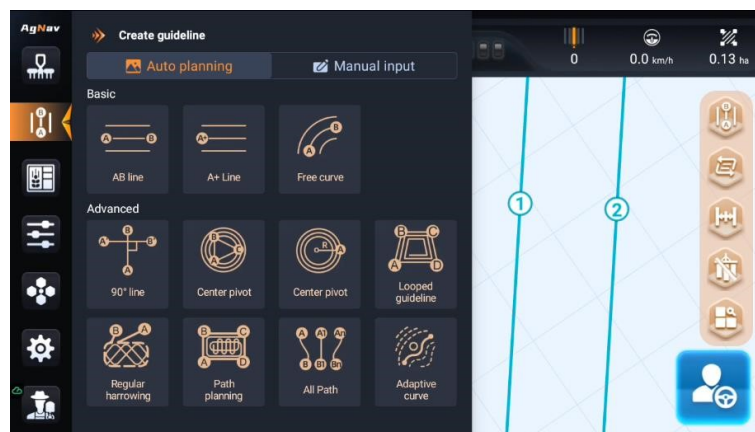
Työkone-valikko tarkoittaa työkonen käyttöönottokirjastoa.

Keskimmäinen siirtymä tarkoittaa nopeaa rivivälin säätöä: Säädä työkonen siirtymää napsauttamalla kahta nuolta. esimerkiksi jos riviväli on 50 cm. Kun olet ajanut kaksi riviä, tarkista oikea riviväli ja huomaa, että se on 45 cm. Tässä tapauksessa napsauta vasenta nuolta 5 kertaa siirtyäksesi 5 cm vasemmalle.



ISOBUS-tilan kytkin: Ota ISOBUS-tila käyttöön tai poista se käytöstä.

9. Ajolinja



AB-linja: Luo ohje paikantamalla kaksi pistettä. nykyinen sijainti käytetään pisteen A ja ajaa sitten ajoneuvon kentän toiseen päähän pisteeksi B.

A+-viiva: Nykyistä sijaintia käytetään pisteenä A A:n luomiseen, joka käyttää ajoneuvon otsikkoätsimuuttina. tätä ominaisuutta suositellaan käytettäväksi erityisissä skenaarioissa, jotka edellyttävät nopeaa rivin luomista.

Vapaa käyrä: Vapaa käyrä voi yhdistää suoran AB-viivan ja identtisen käyrän. optimoitujen algoritmien avulla käyräviiva on vakaampi.

90° Line: 90° Line voi kääntää AB-viivaa tai A+ -viivaa 90 °: lle. se edellyttää ajolinjaluettelossa olemassa olevaa AB-linja- tai A+-linjaa.

Keskipisteajo: Ympyränmuotoinen kaarre voidaan kohdistaa koteloon, jossa ajoneuvo ajaa pyöreää automaattisesti, kuten ruohon leikkaamista.

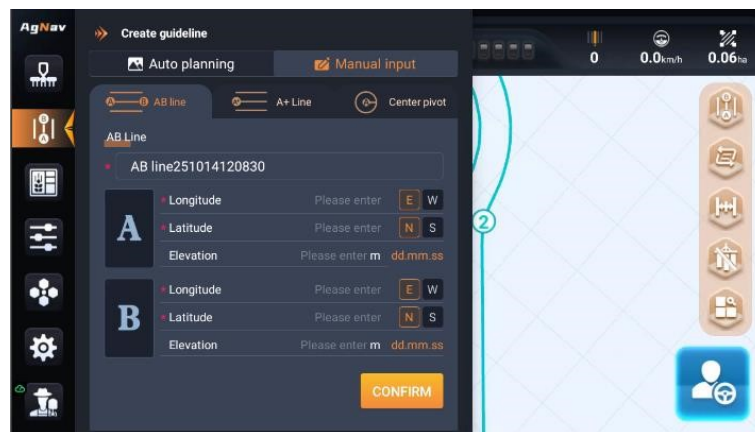
Silmukallinen ohje: Silmukallinen ohje tarvitsee 4 pistettä muodon luomiseen, ja se luo useita erillisiä nelikulmaohjeita automaattisesti.

Säännöllinen äestys: Äestys kentällä säännöllisellä rajalla. voidaan soveltaa siihen, että käyttäjä tarvitsee polttoainetehokkaan kohde-maa-reitin.

Polun suunnittelu: Polun suunnitteluviiva tarvitsee 4 pistettä muodon luomiseksi, ja se luo polkuviivat automaattisesti.

Kaikki polku: Sen avulla käyttäjä voi luoda monia erilaisia käyräviivasegmenttejä, jotka ovat ajoneuvon todellinen liikerata. sitä käytetään pääasiassa viinitarhoihin.

Mukauttava käyrä: Muokkaa olemassa olevia vapaita käyriä, jotta vältät kenttien sisällä olevat esteet.



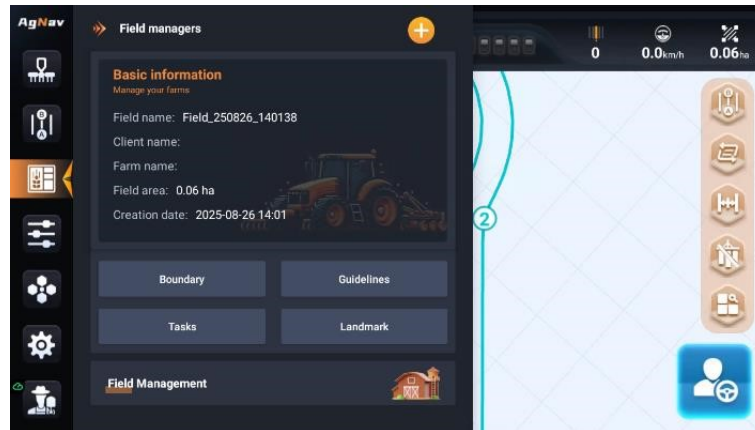
Kirjoita AB-viivakoordinaatti: Kirjoita pisteen A ja pisteen B koordinaatit ja napsauta sitten VAHVISTA, jos haluat saada uuden AB-linjan.

A+-viivakoordinaattitulo: Kirjoita pisteen A ja Azimuth koordinaatit ja napsauta sitten VAHVISTA saadaksesi uuden A+-linjan.

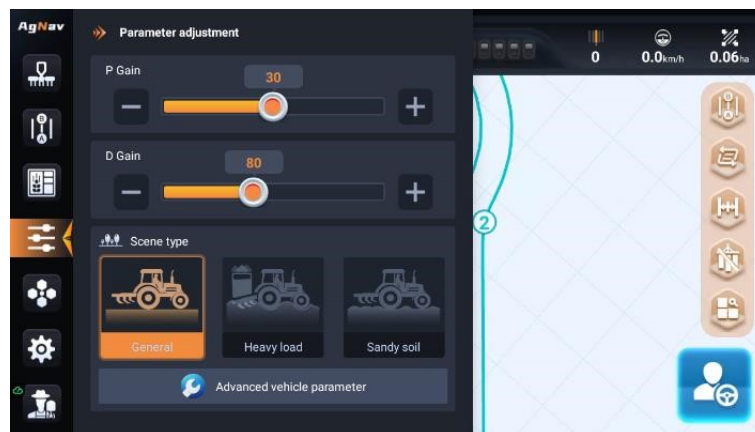
Keskitetyn pivot-koordinaattitulo: Kirjoita keskipisteen ja säteen koordinaatit ja napsauta sitten CONFIRM saadaksesi uuden Keski-kääntöpisteen.

10. Peltojen hallinta

A tiedot nykyisestä kentästä ja anna nopea pääsy rajalle, ajolinjoihin, tehtäviin ja maamerkkeihin.



11. Parametrien säätö



P Gain: Moottorin säätönopeussuhde. Mitä pienempi arvo, sitä hitaampi säätö. pyöräkulma-anturilla suositeltu arvo on 20/25, mutta ajoneuvossa, jossa on pieni hevosvoima tai pieni ohjaussuhde yleensä alle 13, suositeltu arvo on 25/30. Ilman pyörän kulma-anturia suositeltu arvo on 25/30, mutta ajoneuvossa, jossa on pieni hevosvoima tai pieni ohjaussuhde yleensä alle 13, suositeltu arvo on 30/35.

D Gain: Moottorin säätötaajuus. mitä korkeampi taajuus, sitä ilmeisempi moottorin liikkeen värinä; mitä pienempi taajuus, sitä vakaampi moottorin liike. pyörän kulma-anturilla suositeltu arvo on 80. ilman pyörän kulma-anturia suositeltu arvo on 60.

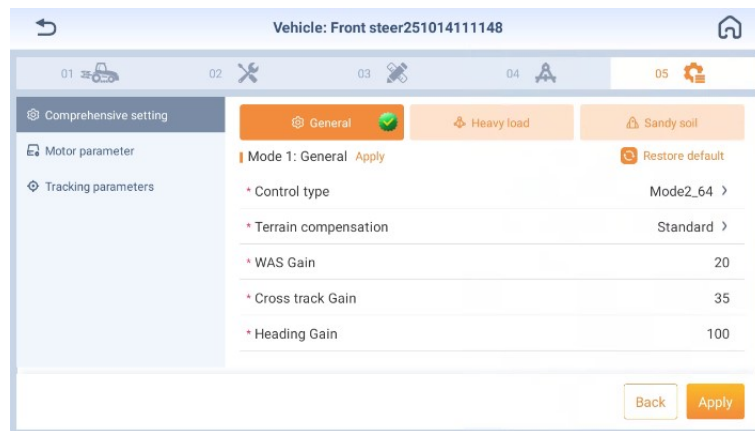
Olosuhdetyyppi

Yleistä: Tämä tyyppi sopii pääasiassa tavallisille kentille.

Raskas kuorma: Tämä tyyppi sopii, kun ajoneuvo kuljettaa raskaita kuormia.

Hiekkamaa: Tätä tyyppiä käytetään hiekkakentillä.

Ajoneuvon lisäparametrit



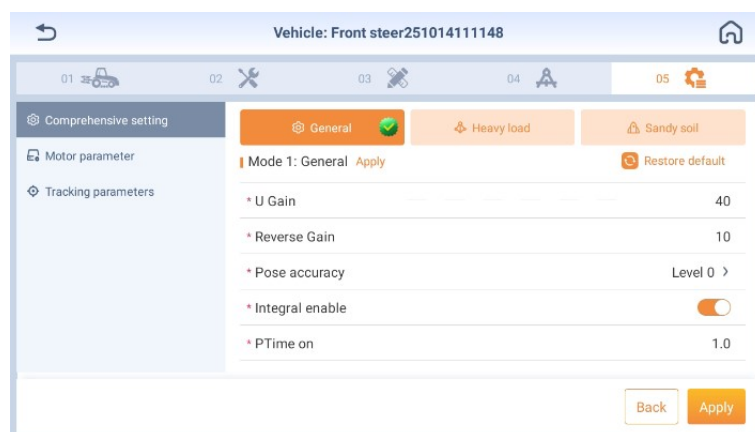
Ohjaustyyppi: Voit valita tilan 1 ja tilan2_64 välillä. oletusarvo on Mode2_64.

Maastokorvaus: Se sisältää Slope ja Standard kaksi tyyppiä. se on hyödyllinen vain tela-ajoneuvoille. kun siirryt algoritmitilaan NX01, käytä standardia. kun vaihdat algoritmitilaan NX64, käytä kaltevuutta.

WAS Gain: Oletusarvo on 20, joka on voimassa vain ilman kulmaa -tilassa. Mitä pienempi ohjausherkkyyys on, sitä herkempi etupyörä kääntyy. kun ajoneuvon ohjausväli on suuri tai toimiva maaperä on pehmeä ja kalteva, arvo on pienennettävä ja asetettava 10:een.

Cross track Gain: Ei tarvitse säätää, käytä online-aggressiivisuutta herkkyyden säätämiseen.

Heading Gain: Ei tarvitse säätää, käytä online-aggressiivisuutta herkkyyden säätämiseen.

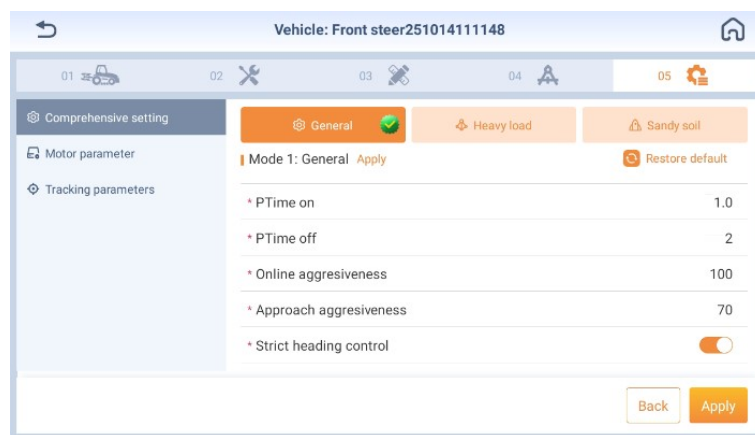


U Gain: Oletusarvo on 40. se vaikuttaa siihen, miten ajoneuvo korjaa itsensä, varsinkin U-käännöksen jälkeen. jos ohjaus palaa nollaan hitaasti U-käännöksen jälkeen, aseta U Gain arvoon 35/45.

Reverse Gain: Oletusarvo on 10. kun ajoneuvo peruutetaan automaattisella ohjauksella, käytetään poikkeaman korjausherkkyyttä. kun ajoneuvo on kääntymässä, ohjauspyörä heiluu vasemmalle ja oikealle, joten arvoa on vähennettävä.

Pose-tarkkuus: Kun ajoneuvo on paikallaan, ohjelmisto näyttää nopeuden 0,2/0,3/0,4 km/h. se voidaan vaihtaa tasolle 1, joka voi poistaa nopeusnäytön. oletusarvo on taso 0.

Integraalinen käyttömahdollisuus: Sen sammuttaminen voi optimoida etuohjautuvien ajoneuvojen kiinteän sivupoikkeamaongelman. muiden ajoneuvojen osalta on kuitenkin tarpeetonta sammuttaa sitä. oletusarvo on päällä.



PTime on: Tuomion aikasuhte linjalla. oletusarvo on 1.0.

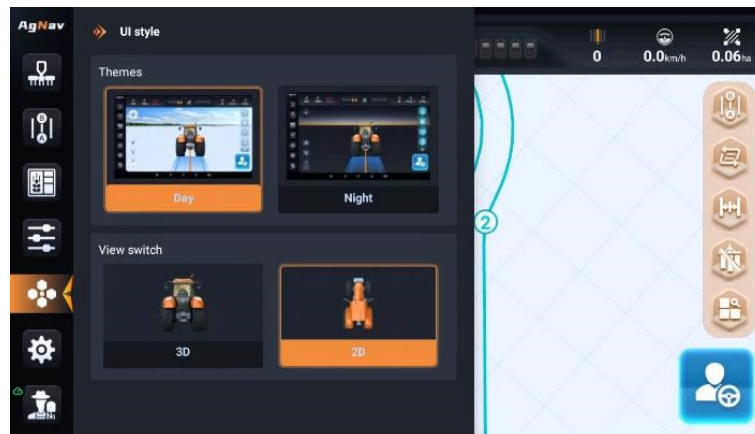
PTime off: Rivin lähestymisen tuomioaika, oletusarvo on 2,0.

Online-aggressiivisuus: Oletusarvo on 100. ajoneuvon online-automaattisen ajoharhan korjauksen herkkyyys. jos poikkeama on altis ja poikkeamien korjaus on hidasta, lisää tätä arvoa 130/150.

Lähestymisen aggressiivisuus: Oletusarvo on 70, joka ohjaa ajolinjan sisäänpääsyn nopeutta. Jos ohjauspyörä heiluu suuresti, kun ajoneuvo tulee linjalle, pienennä arvoa, 40/50.

Tiukka ajosuunnan hallinta: Oletusarvo on päällä.

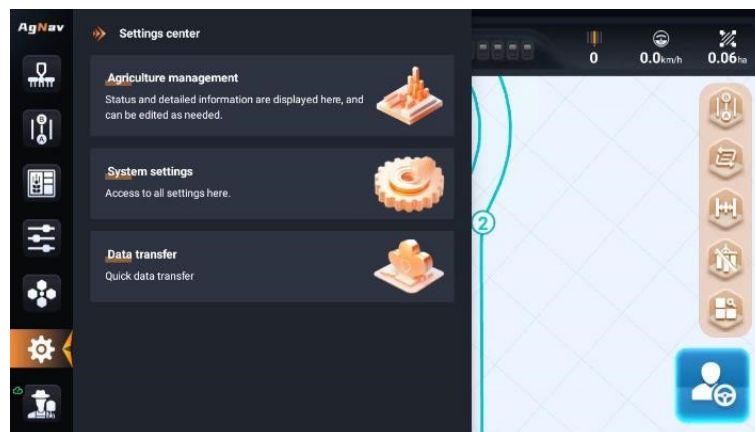
12. Käyttöliittymän tyyli



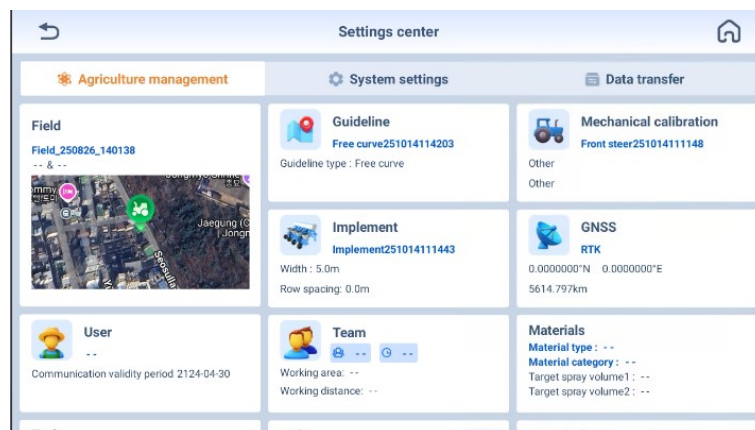
Teemat: On 2 tilaa, mukaan lukien päivä ja yö.

Näkymän vaihto: On mahdollista valita 3D:n ja 2D:n välillä asiakkaan tahdon mukaan.

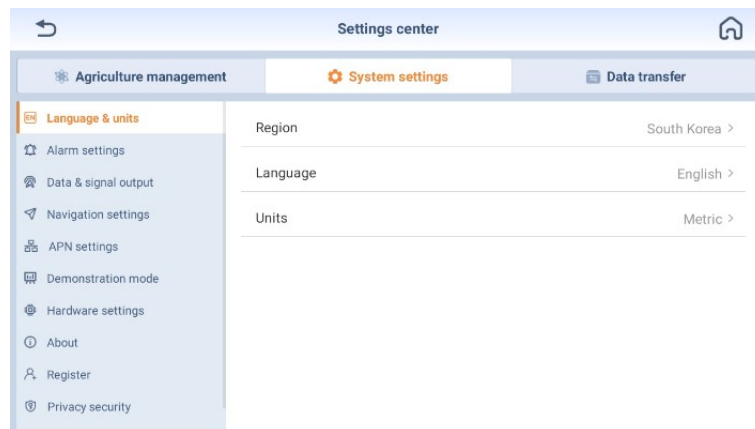
13. Asetuskeskus



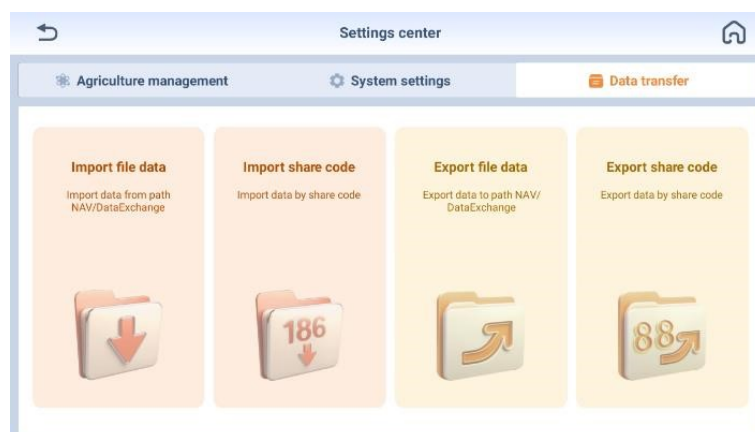
Maatalouden hallinta: On mahdollista käyttää moduuleja, kuten kenttä, toteutus, ajoneuvo, GNSS, käyttäjä, materiaalit, tehtävä, turvallisuus ja vianmääritys alla esitetyllä tavalla.



Järjestelmäasetukset: Tässä osassa käyttäjät voivat muokata monia hyödyllisiä ja perusasetuksia.

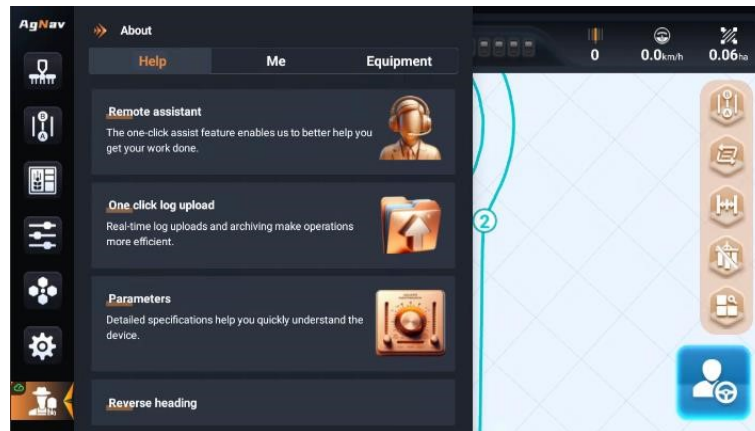


Tiedonsiirto: Tässä osassa voit jakaa tietoja koodin ja tuoda tai viedä tiedoston USB-levyllä.



14. Tietoja

Ohjenäkymä:



Etäavustaja: Ota yhteyttä teknikkoihin saadaksesi etäapua tunnistekoodin kautta.

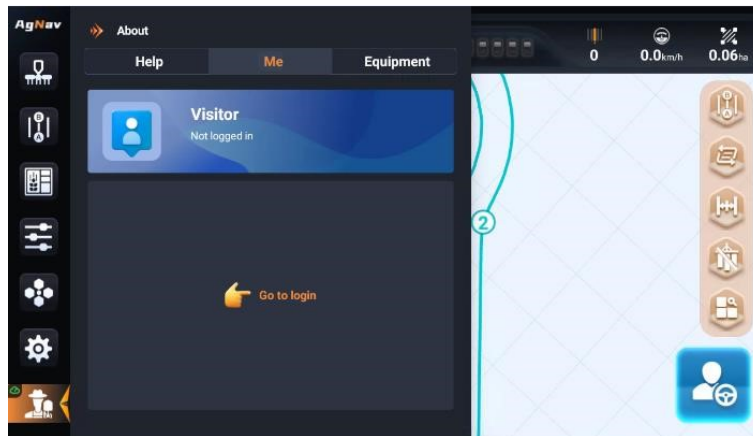
Yhden painalluksen lokin lataus: Lähetä lokit nopeasti palvelimelle teknikoiden tarkistusta varten.

Parametrit: Ajoneuvo, konfiguraatio- ja kalibrointiparametrit jne.

Käännä ajosuunta: Kun ajoneuvo ajaa eteenpäin, mutta ohjelmiston käyttöliittymä osoittaa, että se on kääntymässä, napsauta sitä saadaksesi oikean otsikon.

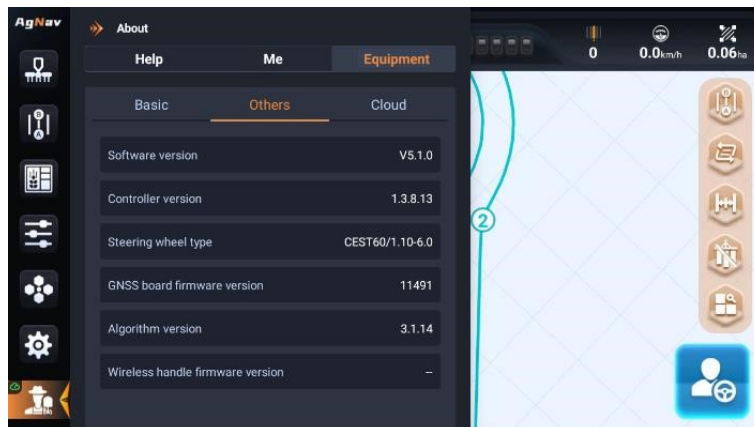
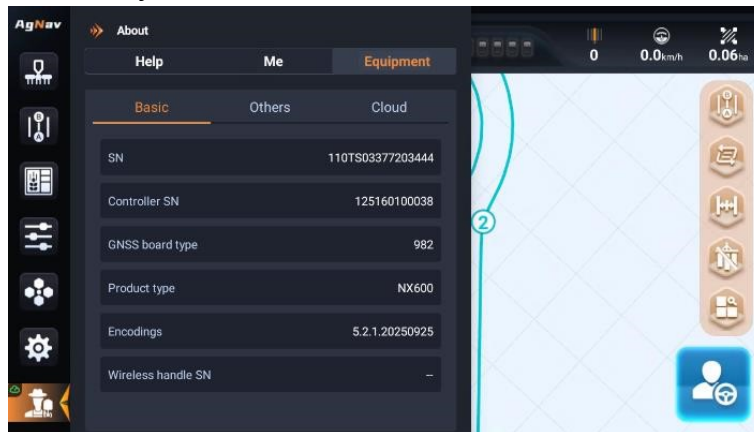
Minä -käyttöliittymä:

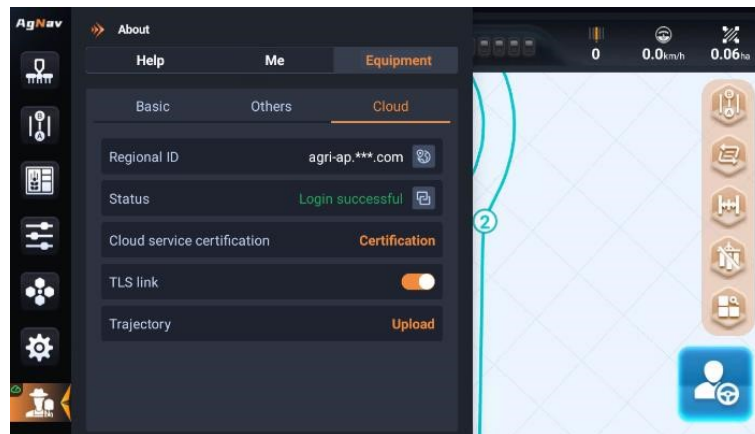
Kirjaudu pilvipalveluihin ja tarkastele Pilvipalvelutiliä ja voimassaoloaika.



Laitenäkymä:

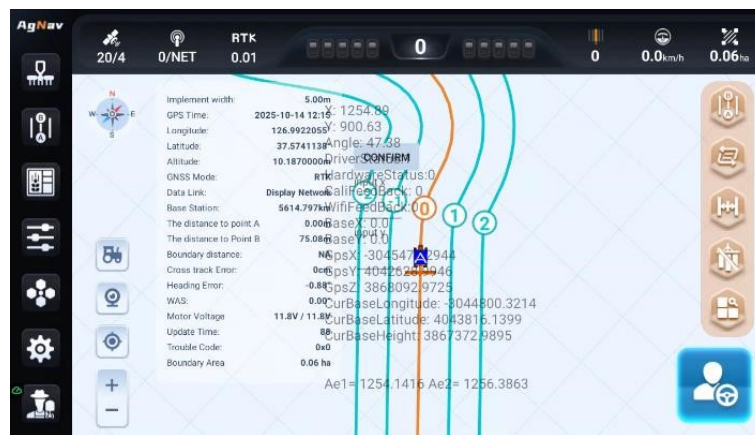
Voit katsoa perustiedot ja tekniset tiedot täältä.





15. Kompassi

Tarkista perustiedot napsauttamalla sitä kerran. napsauta sitä seitsemän kertaa jatkuvasti näyttääksesi virheenkorjaustiedot.



Tukiasema: Ajoneuvon ja tukiaseman välinen etäisyys.

Crosstrack -virhe: Näyttää reaaliaikaisen sivupoikkeaman ajoneuvon sijainnin ja valitun ajolinjan välillä.

Otsikkovirhe: Ohjeiden ja ajoneuvon suunnan välinen kulma.

WAS: Ohjaimen ja etupyörän välinen kulma.

Motorinen jännite: X/Y, X edustaa virtajärjestelmän jännitettä, Y edustaa vähimmäisjännitettä.

Ongelmakoodi: Koodi näkyy, kun järjestelmävirheilmoituksia on.

16. Traktorin nopeus ja ohjaus

Voit säätää traktorin nopeutta ja ohjausta esittelytilassa.



17. Kamerakytkin

Jos kamera on kytketty, napsauta tätä painiketta kytkeäksesi sen päälle tai pois päältä.

18. Näkymän vaihto

Vaihda kartan suunnan tai ajoneuvon suunnan välillä.

19. Lähennä/loitonna

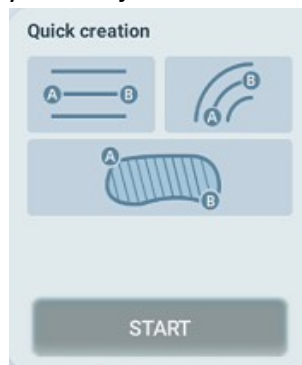
Se voi myös lähentää käyttöliittymää tai sen ulos pyyhkäisemällä sormia näytön poikki.

20. Ajoneuvo ja ajolinja

Näytä ajoneuvo ja nykyinen ohje.

21. Pikaluonti

Luo nopeasti AB-viiva, vapaa käyrä tai raja.



22. Ajolinjan vaihtopainike

Napsauta painiketta vaihtaaksesi ajolinjoja nopeasti, kun kentällä on useita ajolinjoja.

23. Line offset -sivuutus



V: Se tallentaa siirtyneen suunnan ja siirtyneen arvon.

B: RO palauttaa ohjeet oletustilaan.

C: Siirrä ohje vasemmalle puoleen työkoneen leveydestä.

D: Siirrä ohje oikealle puoleen työkoneen leveydestä.

E: Syötä offset-etäisyys, maksimiarvo on 999 cm.

F: Siirrä vasemmanpuoleisen ajolinjan manuaalisesti syötetyn siirtymäarvon mukaan.

G: Siirrä ohje oikealle manuaalisesti syötetyn siirtymäarvon mukaan.

H: Se saa sivupoikkeaman palaamaan nollaan.

24. Peittojälki

Raidan kytkentämenetelmä voidaan asettaa kohdassa [Asetukset-keskus - Järjestelmäasetukset - Navigointiasetukset - Kattavuuskirjaus].

25. Kaikki pikavalinnat

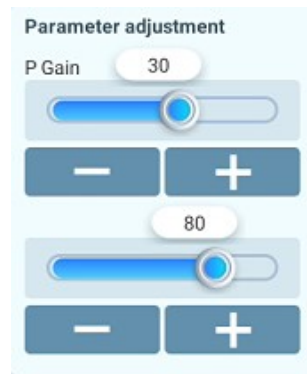
Napsauta nähdäksesi kaikki pikanäppäimet ja mukautetut pikakuvakkeet.



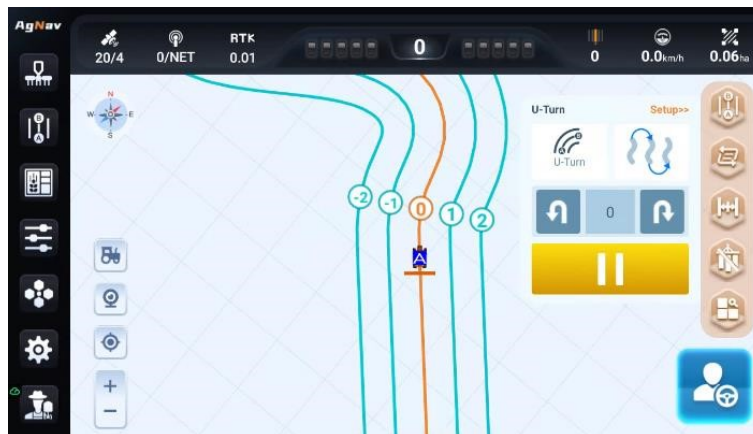
V: Mukauta pikanäppäimiä napsauttamalla Asetukset.

B: Siirry seuraavalle sivulle.

26. Parametrien pikasäätö



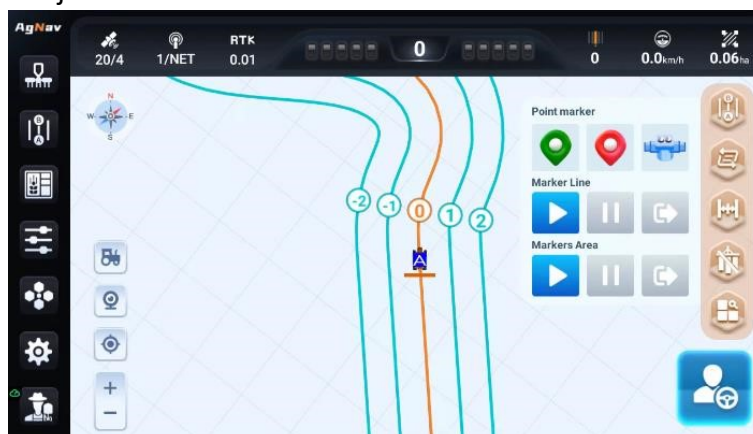
27. U-käännös



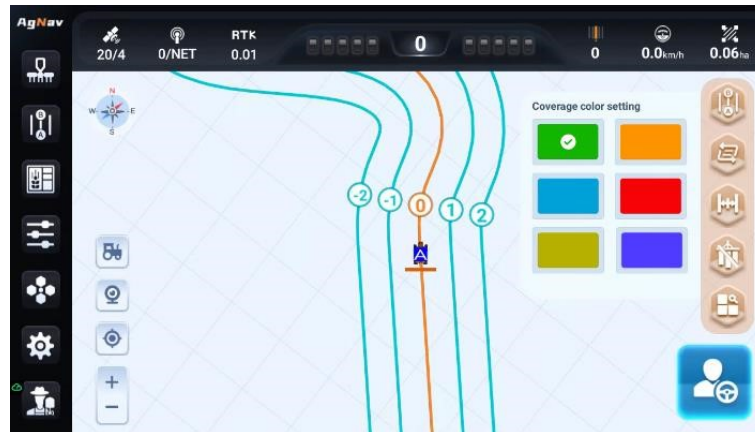
Voit nopeasti käyttää U-käännössivua ottaaksesi U-käännöksen käyttöön tai määrittääksesi muita lisäasetuksia.

28. Merkintä:

Lisää piste-, viiva- ja aluemerkit



29. Peittojäljen väriasetukset



30. Peittojälkitason asetukset

Track-kerros: Maalaus määritetyn kappaleen värin mukaan.



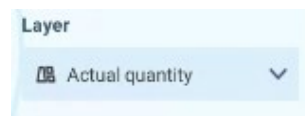
Nopeus: Maalaus reaaliaikaisen ajoneuvon nopeuden mukaan.



Korkeus: Maalaus reaaliaikaisen korkeuden mukaan.



Todellinen määrä: Suihkevärien reaaliaikainen vaihtelu reseptikartan ja suihkemäärien mukaan.



31. Kameranavigointi

Aktivoi visuaalinen navigointijärjestelmä.

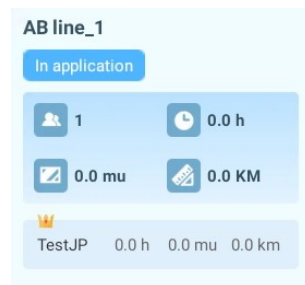
32. Riviohjaus

Aktivoi riviohjausjärjestelmä.

33. ISOBUS-GEO Aktivoi ISOBUS-GEO.

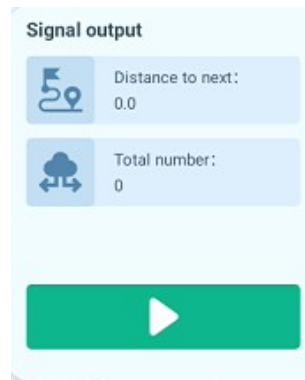
34. Kalusto

On mahdollista näyttää tiimin jäsenten määrä ja toimeksiantotiedot.



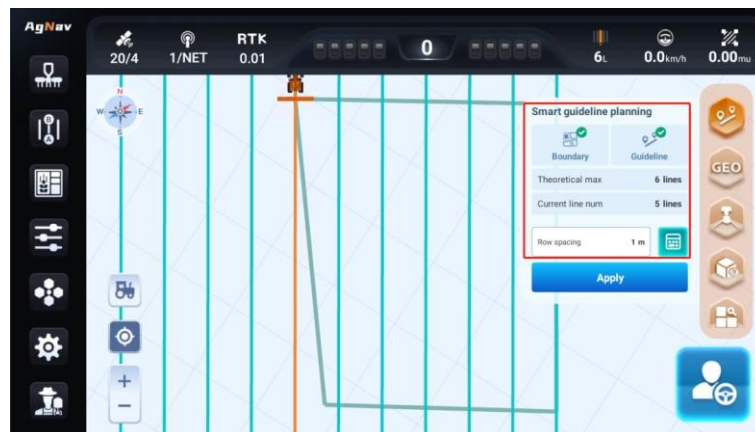
35. Signaalilähtö

Kun olet suorittanut [Seeder-pulssilähdön] määrittelyn [Asetuskeskus - Järjestelmäasetukset - Data & signaalin lähtö]], napsauta [Käynnistä-lähtö] täällä.



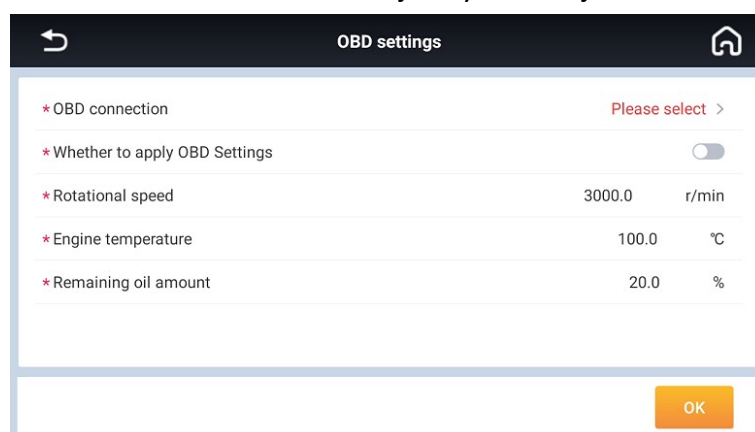
36. Älykäs ajolinja

Ennustaa automaattisesti niiden ohjeiden enimmäismäärän, jotka voidaan sijoittaa rajan sisään työkoneen leveyden perusteella. ja laskee automaattisesti rajojen sisällä olevien ohjeiden todellisen määrän rivivälin arvon muutosten perusteella.



37. OBD-asetukset

Hanki ajoneuvon tiedot lisämoduulin kautta ja näytä ne ohjelmistossa.



38. Kytke automaattiohjaus päälle tai pois



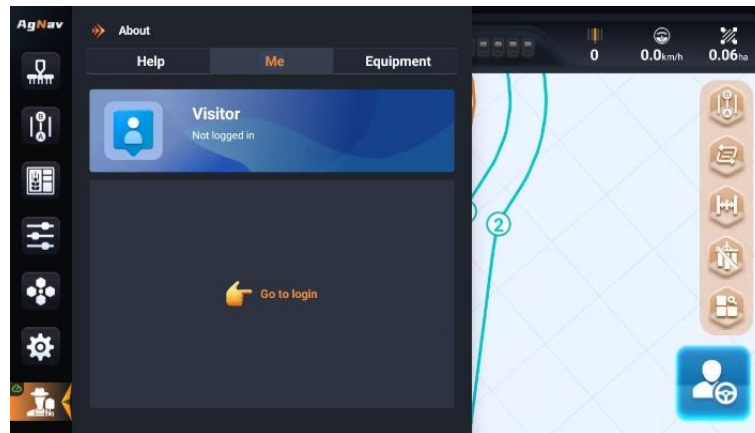
Automaattinen: Manuaalinen:



2 Päätoiminnot

2.1 Pilvipalvelut

1. Siirry kohtaan [Tietoja - minusta - Siirry kirjautumaan].



2. Rekisteröi uusi tili täällä tai käytä luomaasi tiliä ja salasanaa kirjautuaksesi sisään.

Smart farm

Precision agriculture Smart management
Less sweat for farmers, more value for land

- More accurate measurement
- Smarter operation

Login

New User? [Register Account](#)

[Account](#) [Phone nu...](#) [Email addr...](#)

*Account

*Password

☐ Remember password [Forgot password?](#)

Login

Or

Smart farm

Precision agriculture Smart management
Less sweat for farmers, more value for land

- More accurate measurement
- Smarter operation

Register

Already have an account? [Go to login](#)

[Phone number](#) [Email address](#)

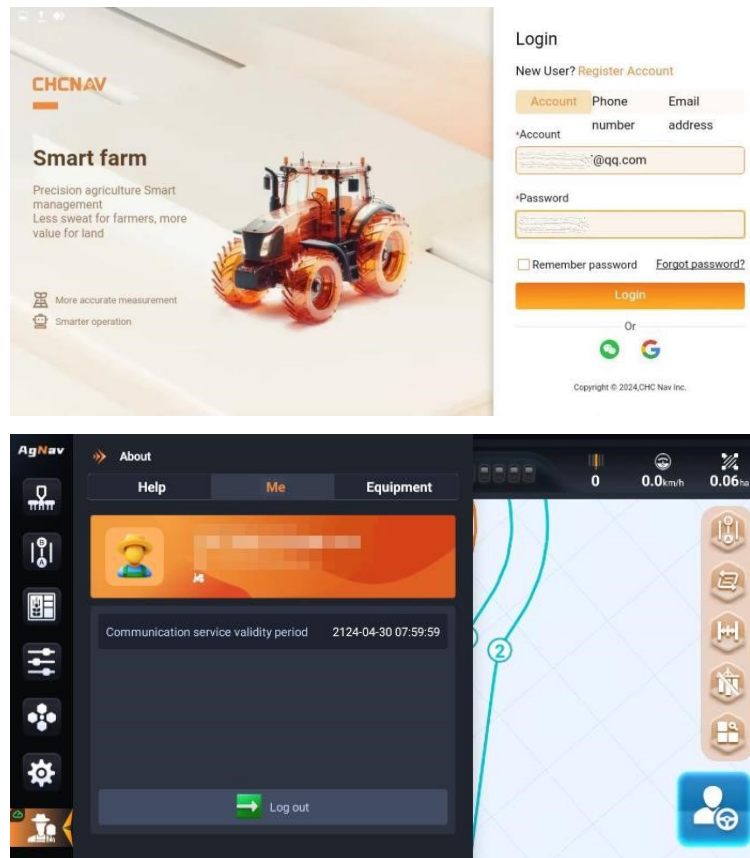
First Name

Last Name

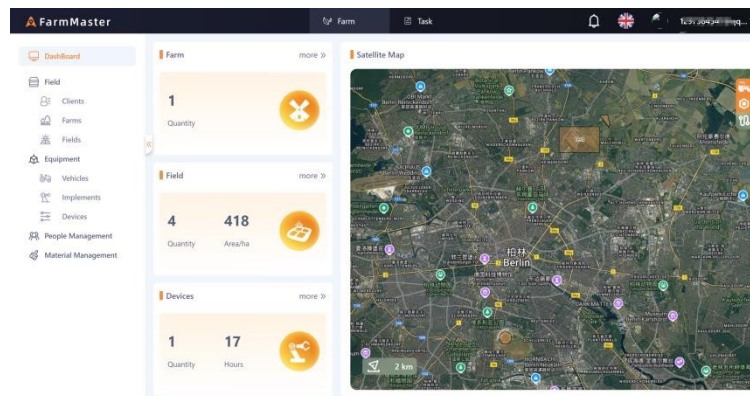
*Email address

Next Step

© 2024 Shanghai Huace Navigation Technology Co., Ltd. All rights reserved.



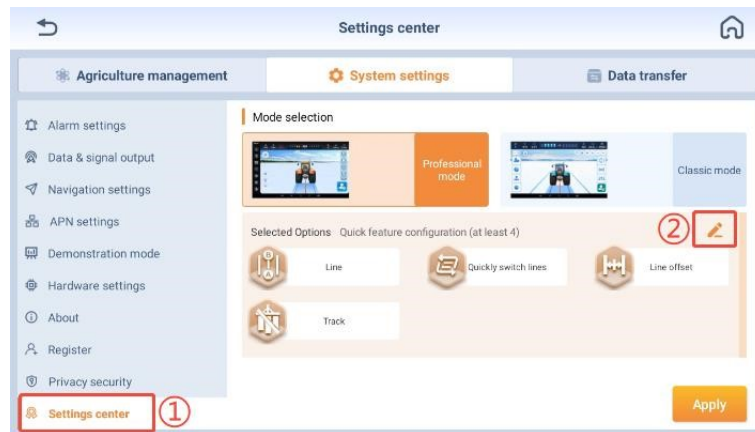
3. Kun se on muodostanut yhteyden pilvipalveluun, se voi luoda kaksisuuntaisen viestinnän AgNav 5.0-ohjelmiston ja pilvipalvelimen välillä.



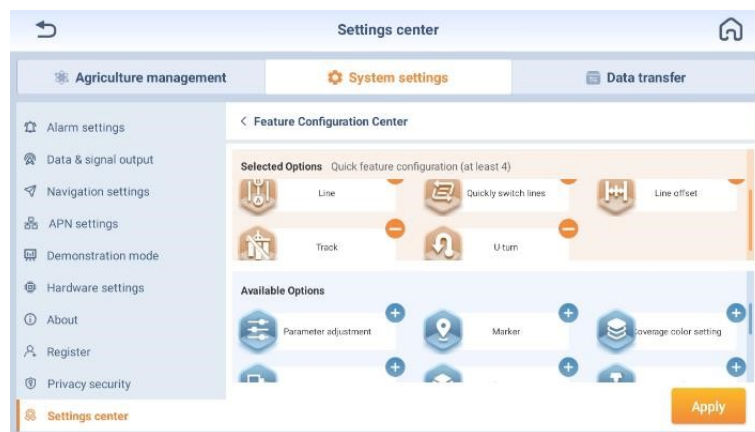
2.2 Asetuskeskus

2.2.1 Pikavalintojen mukauttaminen

1. Siirry kohtaan [Asetukset keskipiste - Järjestelmäasetukset - Asetukset-keskus] ja napsauta [Muokkaa].



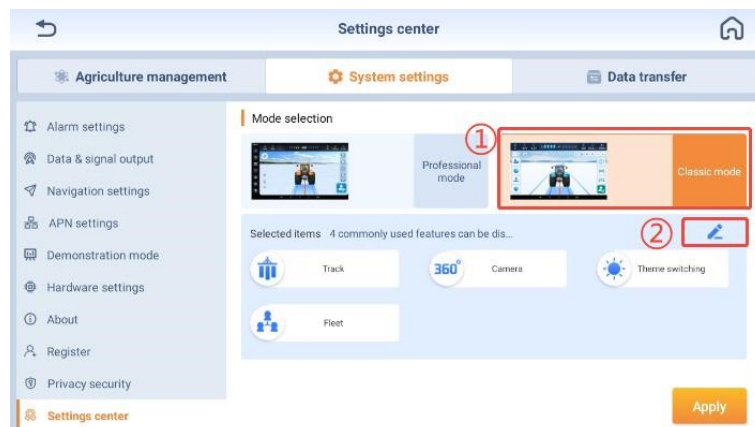
2. Napsauta “+”- ja “-”-kuvakkeita lisätäksesi tai poistaaksesi pikakuvakkeet ja napsauta sitten [Käytä].

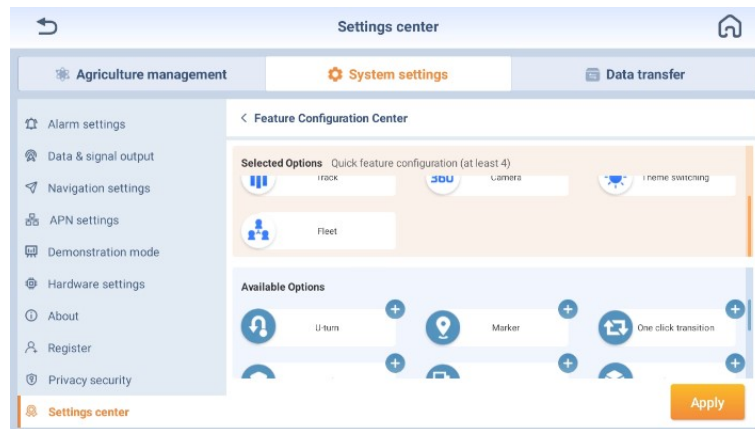


2.2.2 Klassinen tila

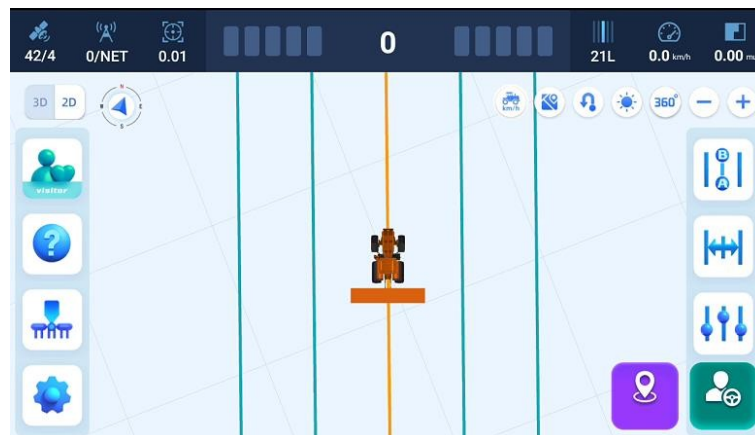
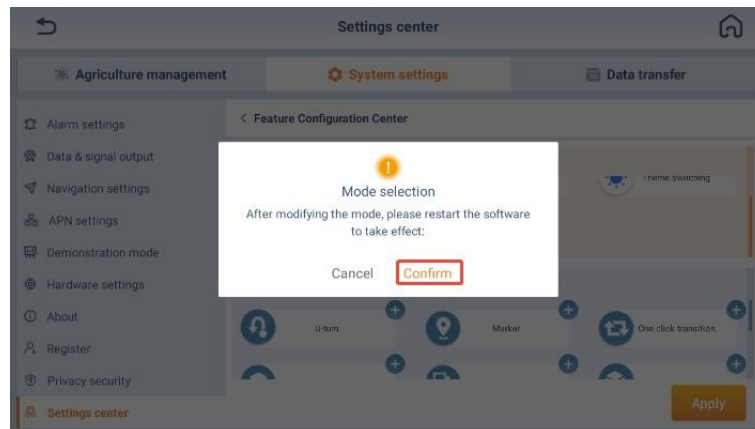
AgNav 5.0 tukee tällä hetkellä vaihtamista klassisen tilan ja ammattitilan välillä.

1. Siirry kohtaan [Asetukset-keskus - Järjestelmäasetukset - Asetukset-keskus].
2. Napsauta [Classic mode] ja määritä sitten pääkäyttöliittymän pikapainikkeet.

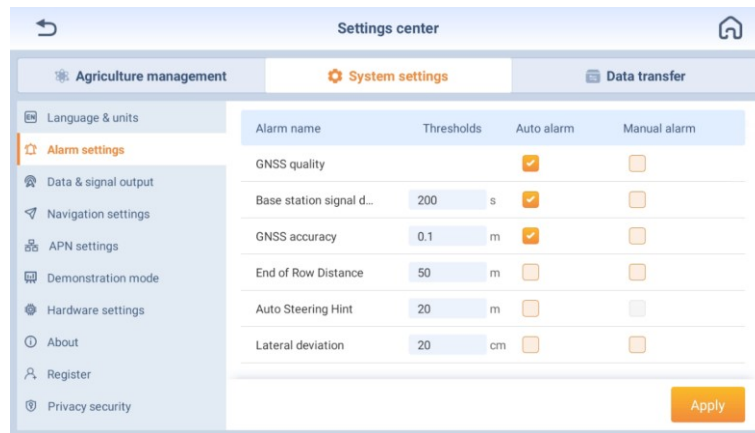




3. Napsauta [Käytä] ja käynnistä ohjelmisto uudelleen.



2.3 Hälytysasetukset



Automaattinen hälytys: Siinä on ääni- ja viestihälytys, kun se ylittää kynnykset automaattisen ohjaustilan aikana.

Manuaalinen hälytys: Siinä on ääni- ja viestihälytys, kun se ylittää kynnysarvot manuaalisen tilan aikana.

GNSS-laatu: Hälytykset laukeavat, kun satelliitin tila ei ole korjattu.

Tukiaseman signaalin viive: Hälytys laukeaa, kun sivupoikkeama ylittää kynnysarvon.

GNSS-tarkkuus: Hälytys laukeaa, kun sivupoikkeama ylittää kynnysarvon.

Rivin pään etäisyys: Se soittaa hälytyksen, kun se on lähellä raja-/AB-viivaa kynnysarvon sisällä. Jos on vain AB-viiva, järjestelmä tunnistaa etäisyyden A / B-pisteestä; jos on vain raja, järjestelmä tunnistaa etäisyyden rajasta; jos on sekä AB-viiva että raja, järjestelmä tunnistaa vain etäisyyden rajasta.

Automaattinen ohjausvihje: Kun automaattinen ohjaus on tauolla, ajoneuvon etuosassa syntyy merkki.

Sivuttaispoikkeama: Hälytys laukeaa, kun sivupoikkeama ylittää kynnysarvon.

Kääntyminen: Hälytys laukeaa, kun ajoneuvo on kääntymässä.

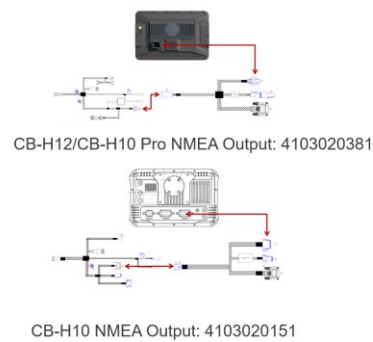
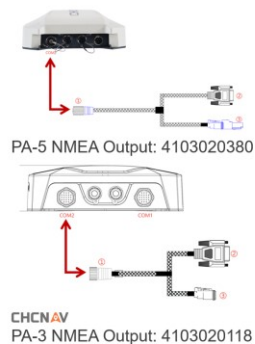
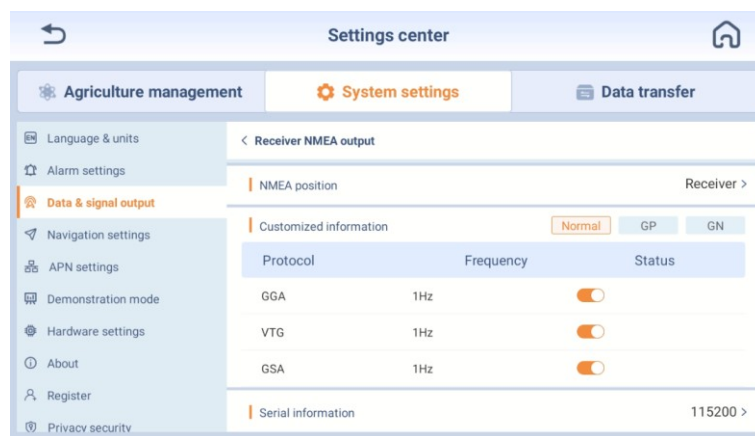
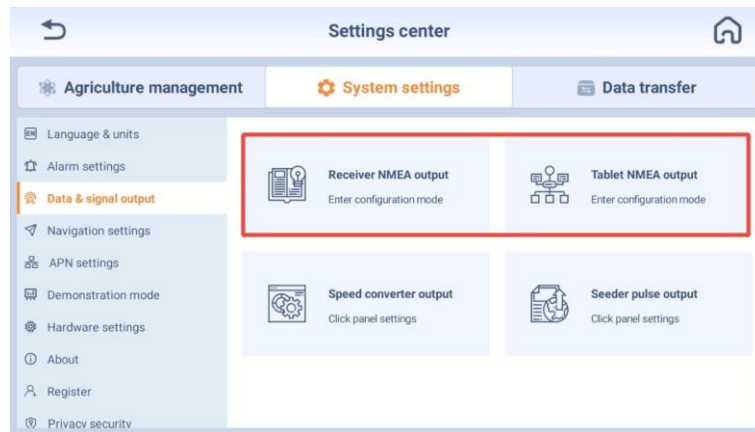
U-käännöshälytys: Hälytys laukeaa, kun ajoneuvo on kääntymässä.

Hälytys toimilaitteelle: Rivin ohjaushälytys.

2.4 Data- ja signaalilähdöt

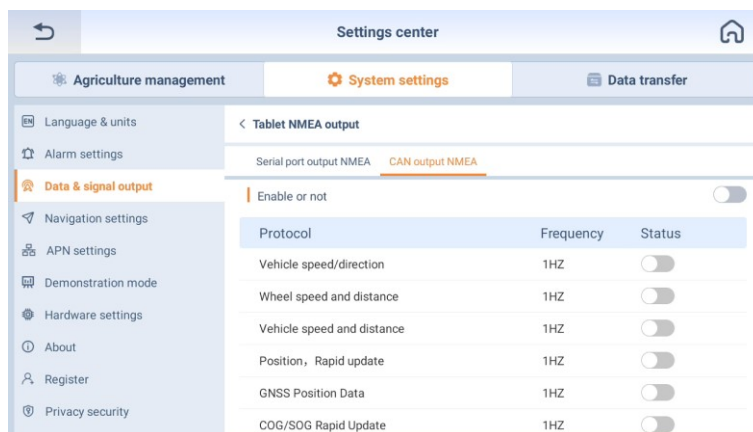
2.4.1 NMEA-lähtö

Siirry kohtaan [Asetukset keskijärjestelmän asetukset-Data- ja signaalilähtö], se voi valita otsikon GP- tai GN-muodoksi ja 7 eri NMEA-viestityyppiä, joissa on 5 s - 10 Hz taajuus, ja käyttäjät voivat määrittää baud-nopeuden 9600: sta 115200: een.



2.4.2 NMEA 2000 -lähtö

Jotkut työntekijät vaativat NMEA2000-tuloa paikannuksen ja nopeuden lähteenä. versiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat NMEA2000-komentojen tulostamista CAN:n kautta ohjelmiston NMEA-lähtöasetuksissa.



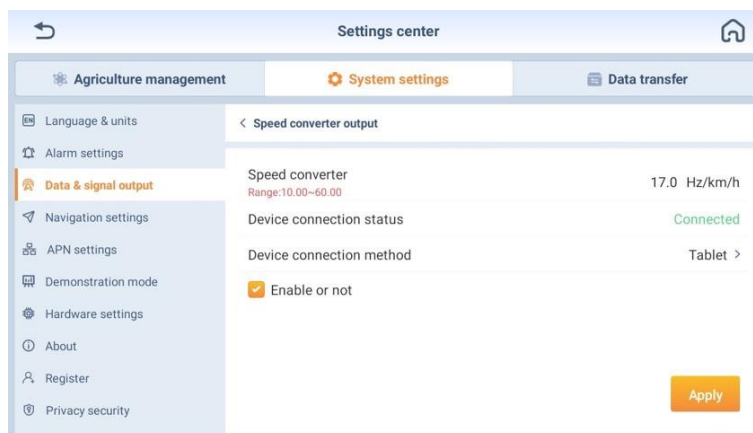
Huomautus: ISOBUS-järjestelmää ei voi ottaa käyttöön samanaikaisesti.

2.4.3 SPEED-muuntimen lähtö

Joillekin työkoneille, jotka eivät saa traktorin nopeutta NMEA-protokollalla, mutta jotka voivat saada nopeuden vastaanottamalla nopeuspulssisignaalin. on tarpeen käyttää nopeuspulssin ulostulotoimintoa.

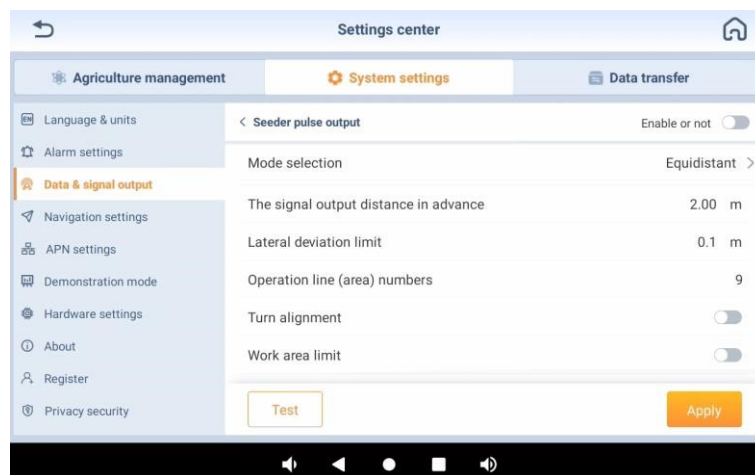
NX510: ssä on tarpeen käyttää NMEA-kaapeli- ja nopeuspulssimoduulia NMEA: n muuntamiseksi pulssisignaalksi vastaanottimesta tai tabletista.

N612:ssa PA-5-vastaanotin tukee suoraan lähtönopeuspulssia. se tarvitsee silti nopeuspulssimoduulin muuntaakseen NMEA:n pulssisignaalksi tabletista.



2.4.4 5 V:n lähtö

5 V-pulssilähtö on pääasiassa puiden istuttamiseen, joka voi lähettää signaalin päätelaitteisiin, tämä ominaisuus perustuu enimmäkseen AB-linjaan ja A+ -linjaan.



Tilan valinta: Tukee vain Equidistant-tilaa nyt.

Signaaliväli: 5 V-pulssisignaalin lähtöväli.

Lähtöpaikka: Lähtö 5 V-signaalipohja toteutettavan koordinaattipaikannuksessa.

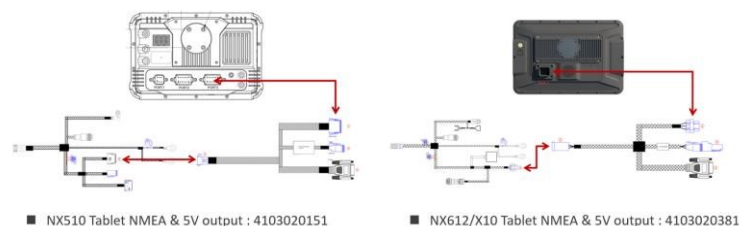
Signaalin käynnistys kesto: 5 V-pulssisignaalin lähdön kesto.

Signaalin lähtöetäisyys etukäteen: Viiveaika, joka vastaa fyysisen viiveen käyttöönottoa.

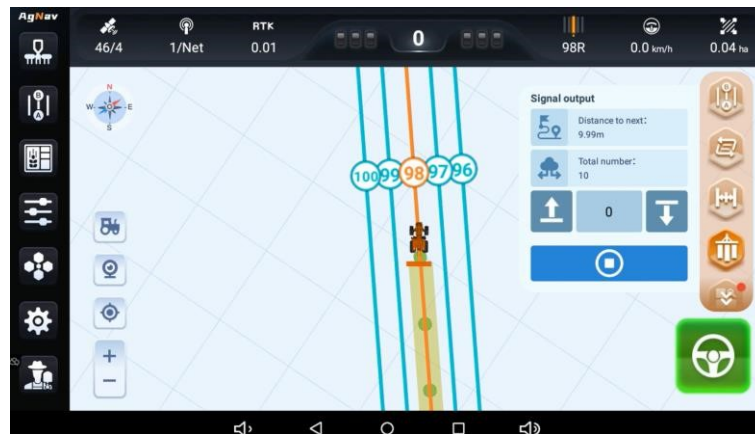
Sivuttaispoikkeamien raja: Pidä lähtö 5 V-signaalin ulostulo automaattisen ajon toleranssilla.

Operation line (alue) -numerot: Jokainen alue, jossa on yksi väli yhtenä toimintonumerona, jota käytetään vain, kun kytket Työalueen raja-asetuksen päälle.

Käännä kohdistus: Pidä sama ulostulo kuin muiden ohjeiden ensimmäinen ohje. Aseta alue lähelle niemen aluetta, josta ei ole tulosta signaalia.



Versiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat ajolinjan signaalipisteiden siirtämistä eteenpäin/taaksepäin, jotta vältetään todellisen sijainnin ja signaalin lähtöasennon väliset erot.



Huomautus: Merkittyjä signaalipisteitä ei voi siirtää. liikearvo voidaan palauttaa seuraavassa ajolinjalla. Jos haluat siirtää signaalipistettä vasemmalle tai oikealle, käytä Line Offset -toimintoa.

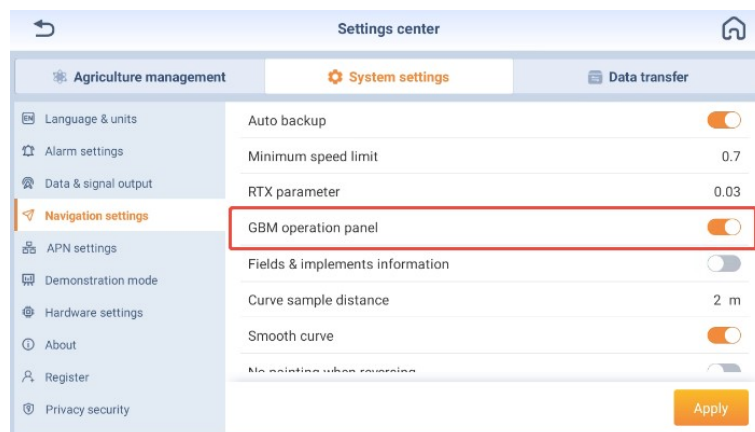
2.5 Navigointiasetukset

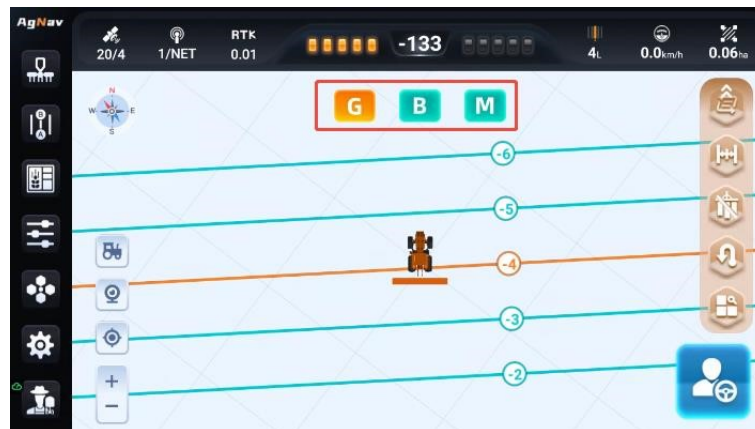
2.5.1 GBM

OHJE: Ajoneuvo tunnistaa ohjeet ja ajaa automaattisesti valinnan jälkeen.

RAJA: Ajoneuvo tunnistaa rajan/niemen vain ja ajaa automaattisesti valinnan jälkeen.

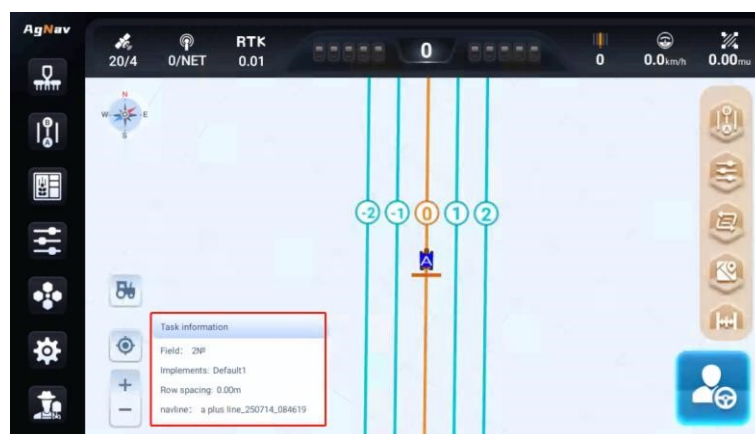
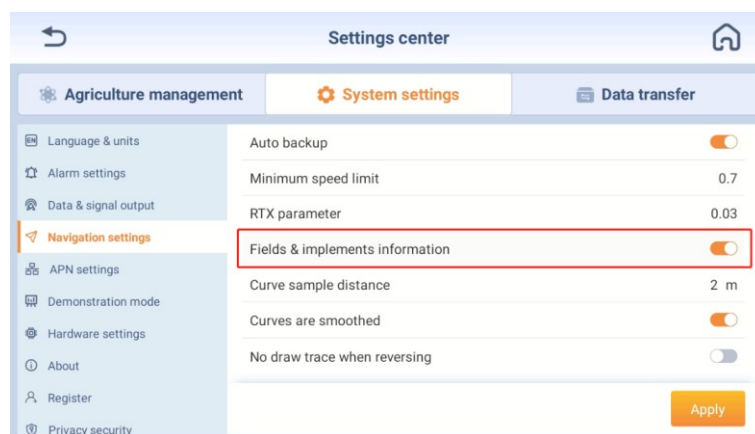
KÄYTTÖ: Ajoneuvo ei voi vaihtaa automaattiseen ajotilaan valinnan jälkeen.





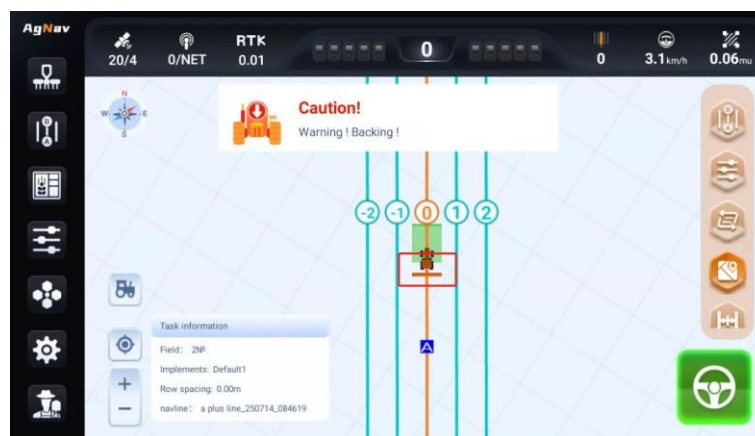
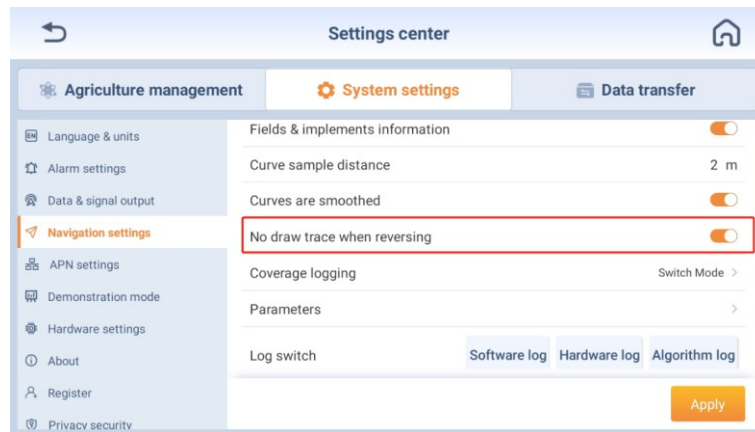
2.5.2 Pellon ja työkonen tiedot

Kun se on otettu käyttöön, se näyttää kentän ja työkonetietoja pääkäyttöliittymässä, aivan kuten AgNav3.0-ohjelmisto.



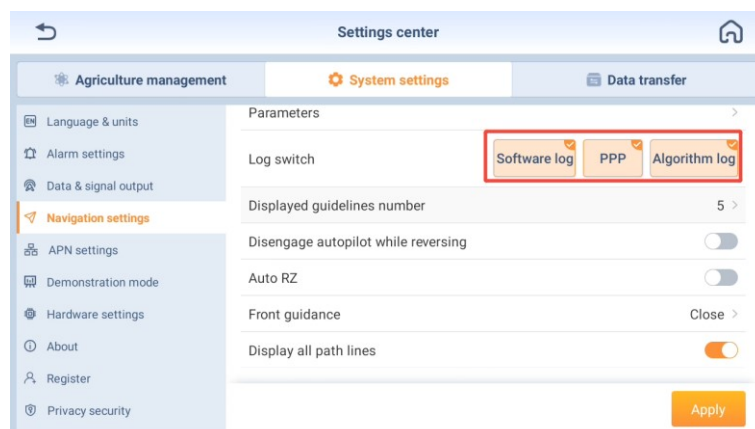
2.5.3 Ei peittojäljen tallennusta peruutettaessa

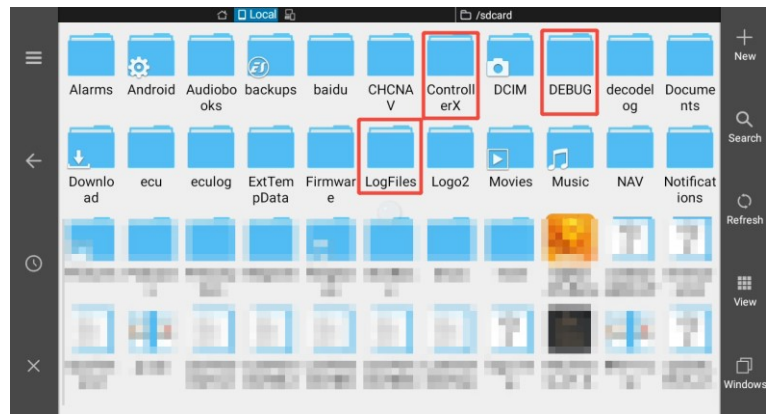
Kun tämä toiminto on käytössä, raitojen piirtäminen pysähtyy, kun se peruutetaan.



2.5.4 Lokitallennuksen kytkin

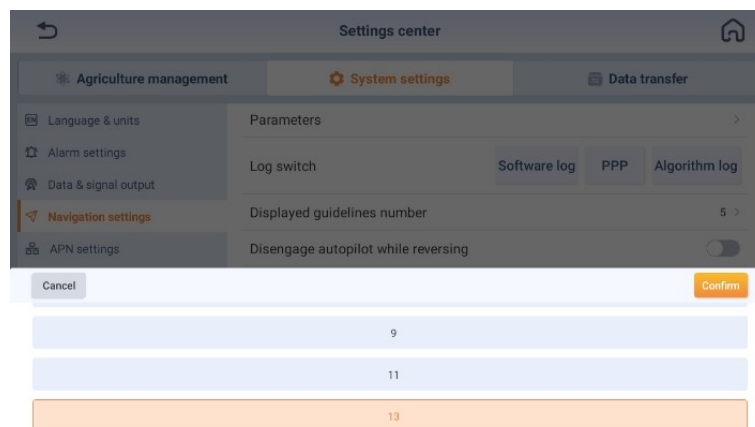
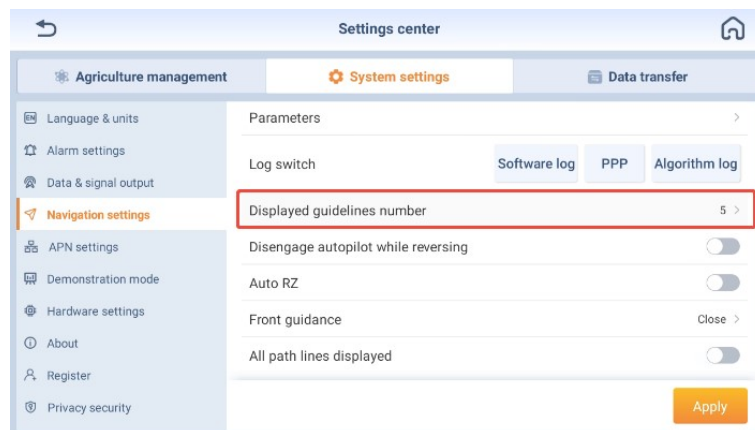
Kun asiaankuuluvat lokitiedostot on otettu käyttöön, ne tallennetaan Logfiles-, Debug- ja ControllerX-kansioihin. jos SprayX100-järjestelmä on kytketty, myös spray-loki voidaan ottaa käyttöön.

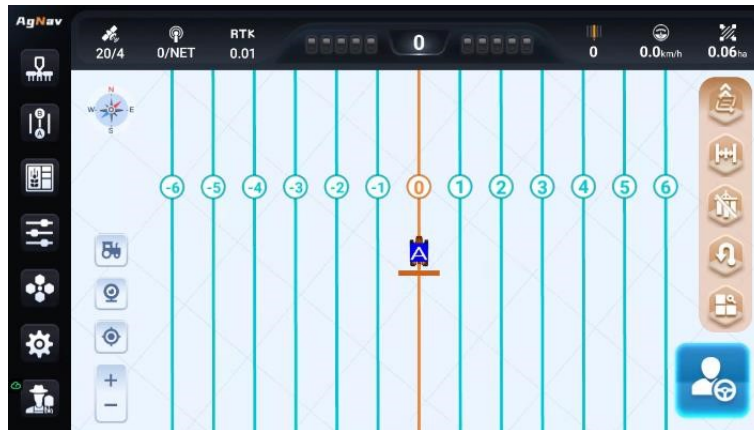




2.5.5 Päänäkymässä näytettävien ajolinjojen määrä

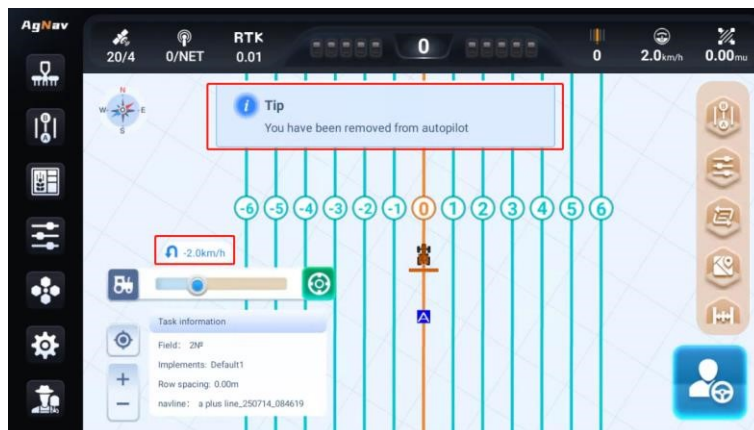
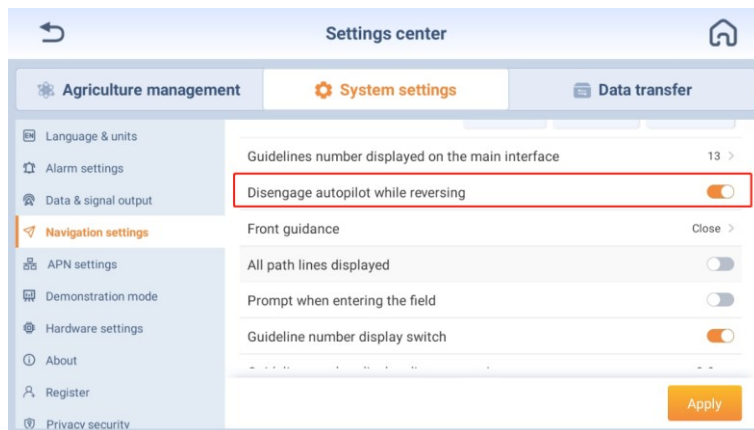
Valitse pääkäyttöliittymässä näytettävien ohjeiden määrä, enimmäisarvo on 13 riviä.





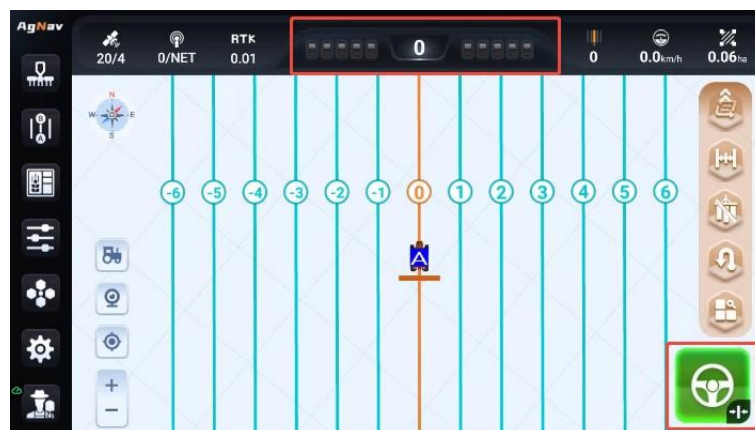
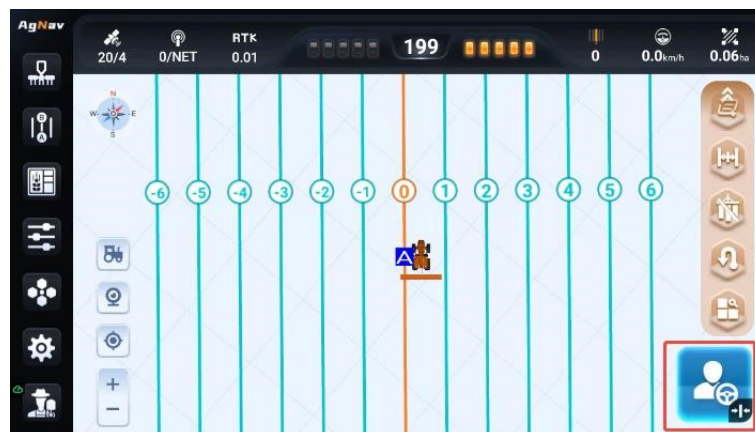
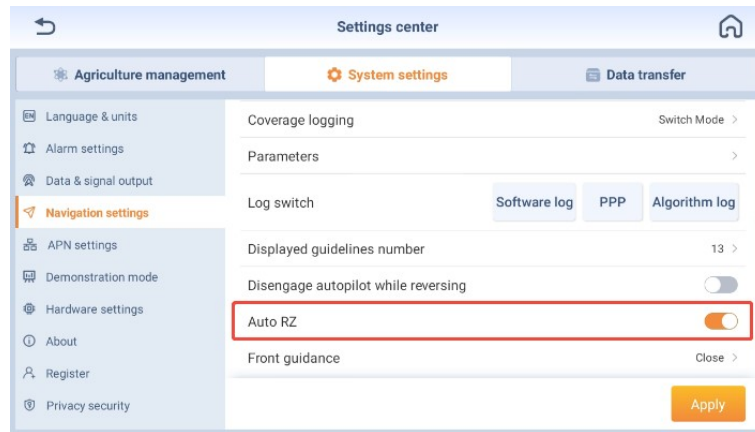
2.5.6 Automaattiohjauksen poiskytkentä peruutettaessa

Automaattinen ajaminen poistetaan automaattisesti käytöstä peruutustilanteessa.



2.5.7 Auto RZ:n

Automaattiohjausta aktivoitaessa ohjelmisto nollaa ensin rivin siirtymäarvon nolaksi ennen automaattiseen tilaan siirtymistä.

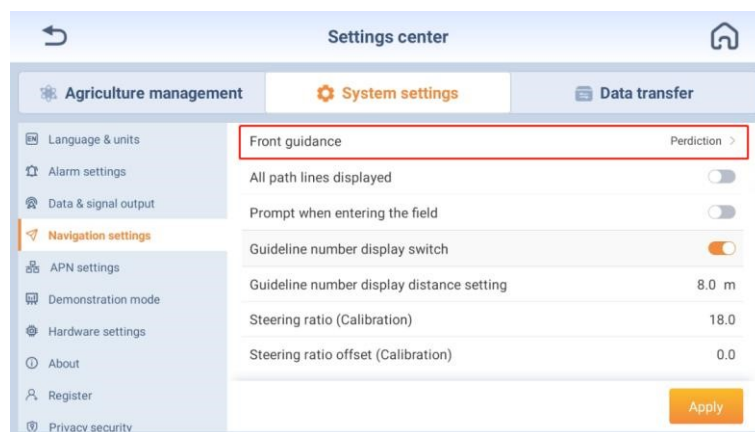
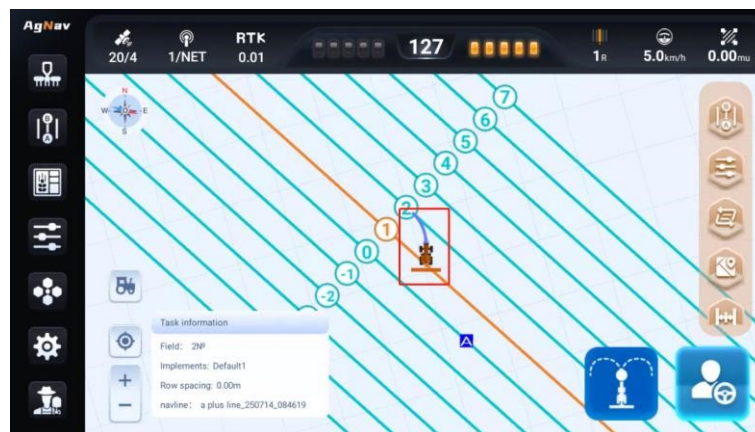
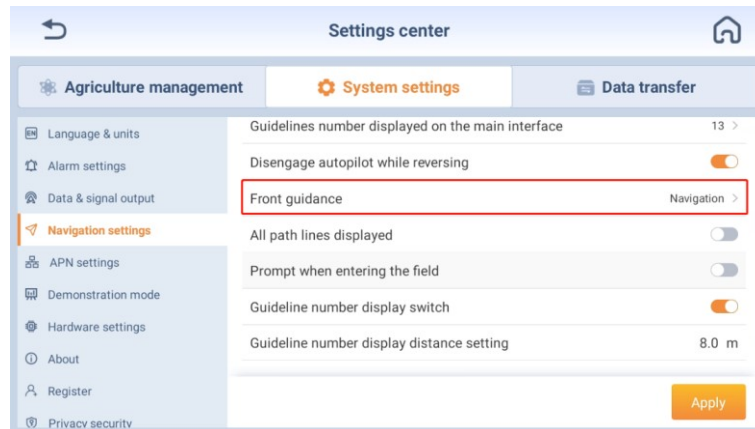


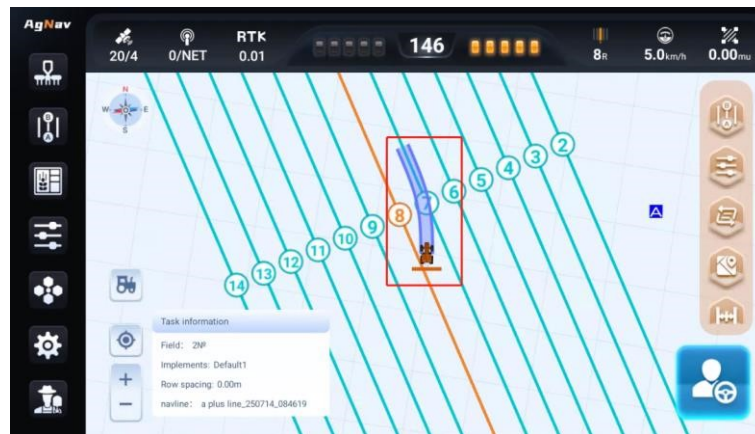
2.5.8 Eteenpäin opastus

Kun tämä ominaisuus on käytössä, ohjelmisto näyttää suositellun manuaalisen polun näytöllä.

Jos navigointi on valittuna, näyttöön tulee lisäohje.

Jos Ennuste on valittuna, näyttöön tulee apuopaspolku.

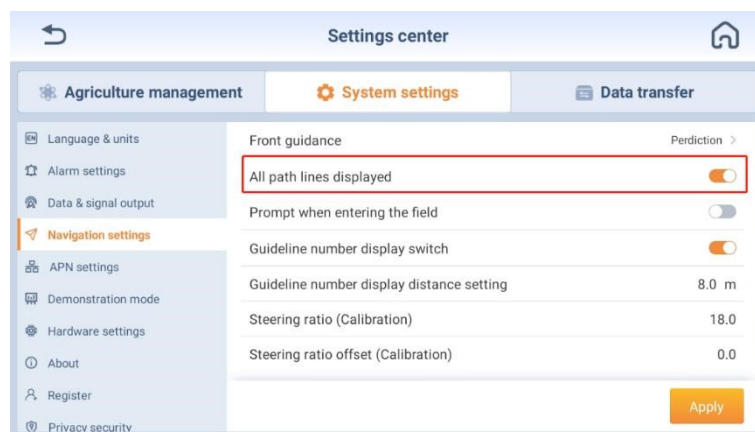




2.5.9 Kaikkien reittilinjojen näyttäminen

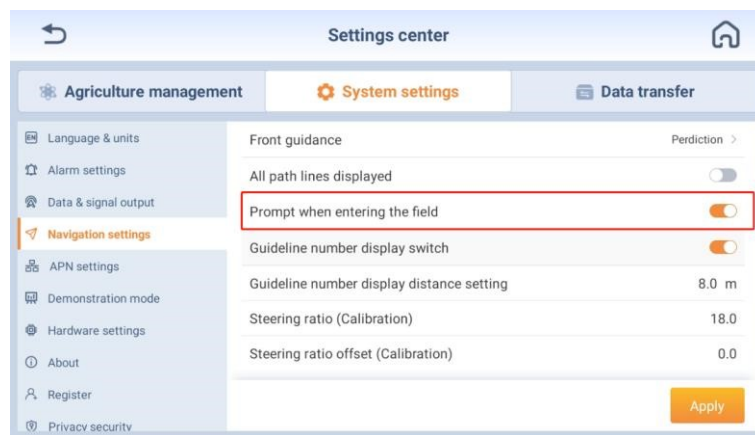
Tarkoittavat linjaprojekteja, joissa on satoja/tuhansia linjoja, jotka suunnitellaan työpöytäohjelmistojen kautta etukäteen.

Kun tämä on otettu käyttöön, täydet Path-rivit näkyvät ohjelmistossa, mutta ohjelmiston kaatumisen riski on olemassa.



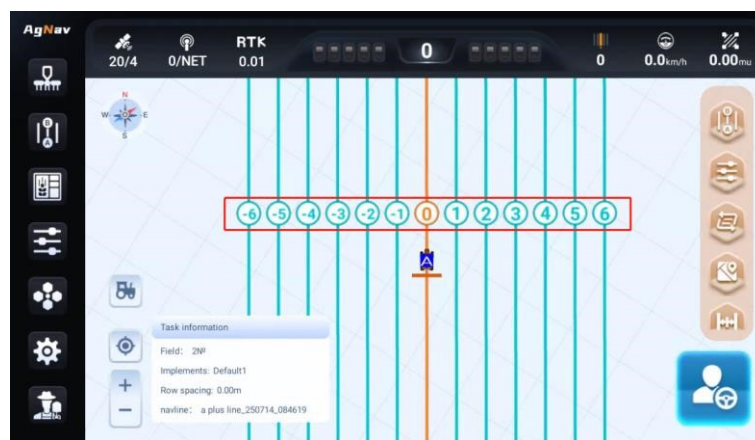
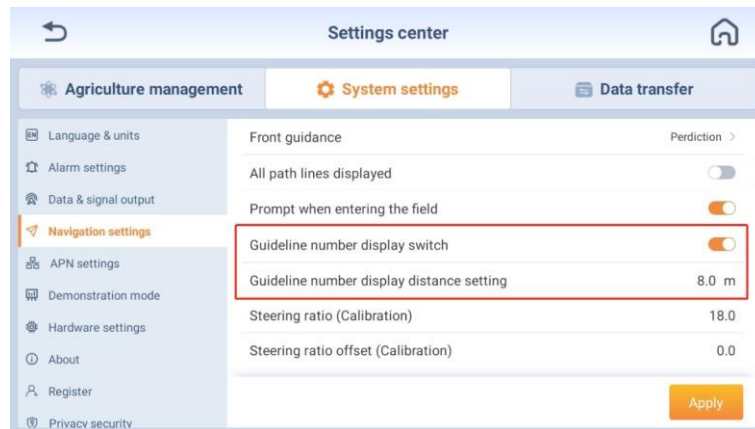
2.5.10 Ilmoitus pellolle saavuttaessa

Kun ajoneuvo siirtyy toisen kentän pienimpään ulkosuorakulmioon, ohjelmisto kehottaa, jos parhaillaan havaittua kenttää käytetään.



2.5.11 Ajolinjan numeron näyttökytkin

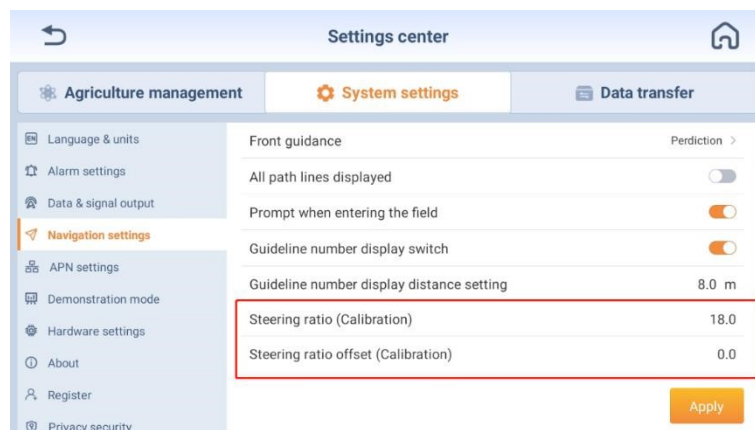
Kun otetaan käyttöön, kussakin ajolinjalla näkyy laskenta, ja näytettävää etäisyyttä voidaan muokata.



2.5.12 Ohjaussuhde (poikkeama)

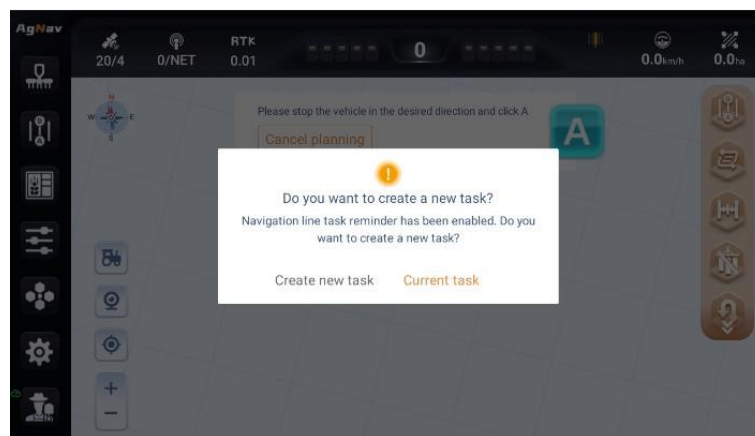
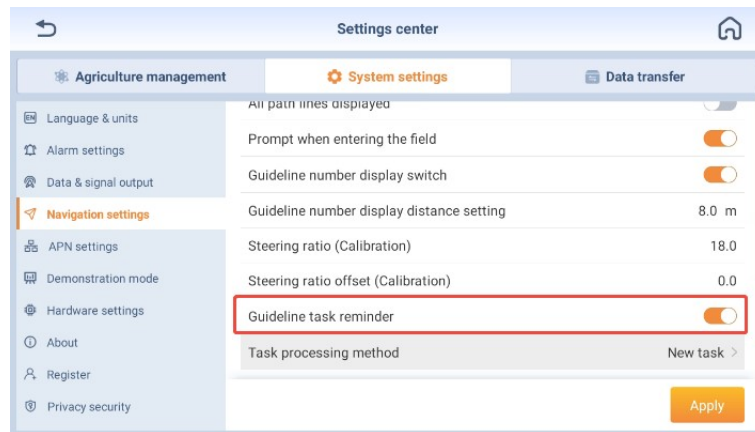
Ohjaussuhdetta ja ajoneuvon kalibroinnin offset-arvoja voidaan muuttaa manuaalisesti tässä.

Huomautus: Kalibroitirajapinnassa näkyvä ohjaussuhde on seurausta kalibroinnista.



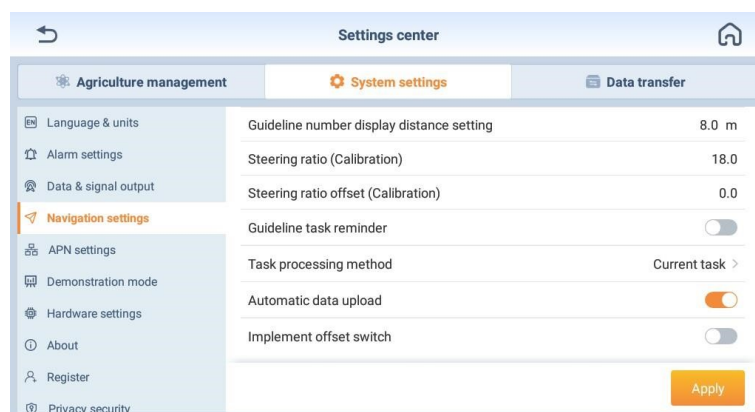
2.5.13 Ajolinjan tehtävämuistutus

Uusia ajolinjoja luotaessa järjestelmä saa sen luomaan uuden tehtävän.



2.5.14 Tietojen automaattinen lähetys pilvipalveluun

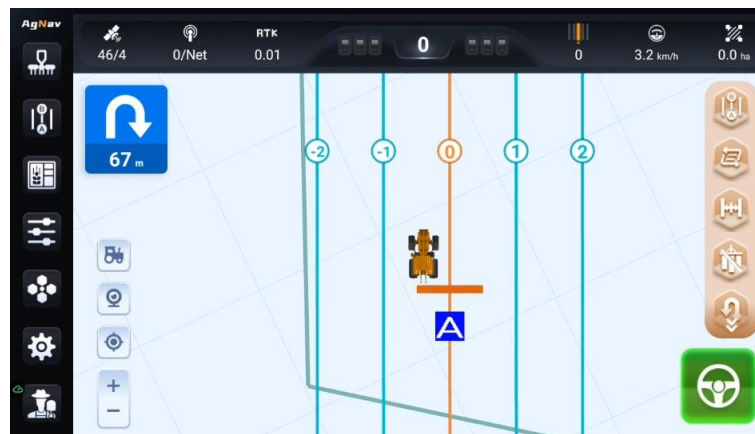
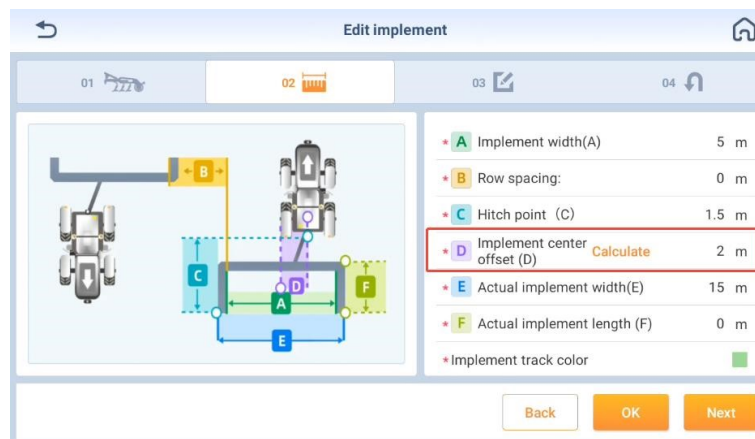
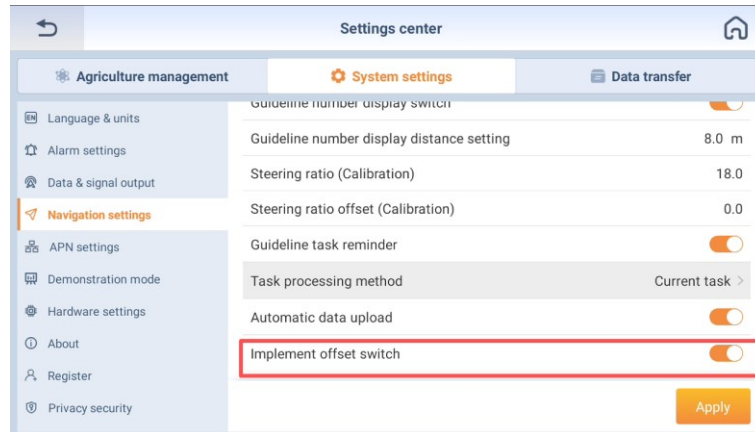
Kun ominaisuus on käytössä ja verkkoyhteys on käytössä, pilvipalveluun ladataan automaattisesti tietoja, kuten kenttiä, tehtäviä, ajoneuvoja, toteutuksia ja ajolinjoja.



Ilman verkkoyhteyttä tiedot tallennetaan paikallisesti 500MB (NAV-DataCache). Kun verkko on palautettu, paikalliset tiedot ladataan ja tyhjennetään automaattisesti. Kun kaikki tiedot on poistettu käytöstä, ne eivät synkronoidu pilvipalveluun.

2.5.15 Työkoneen sivusiirtymän näyttö

Ohjelmistoversiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat siirtymäarvojen käyttöönottoa ja näyttävät toteutuksen todellisen sijainnin siirtymäarvojen mukaisesti.



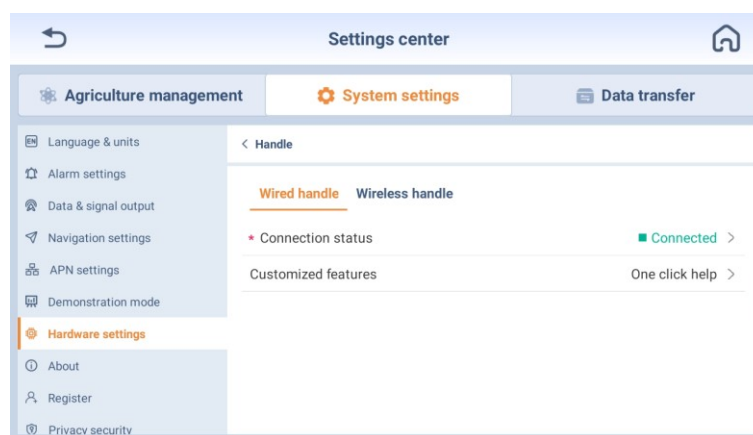
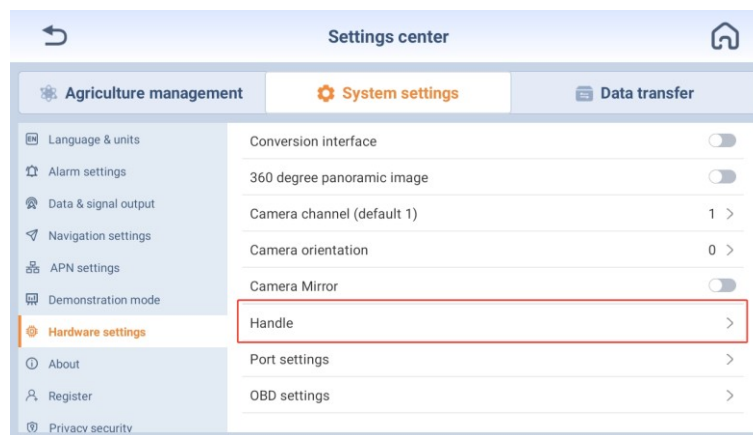
2.6 Laitteistoasetukset

2.6.1 Monitoimikahva ja AH-C-ilmakahva

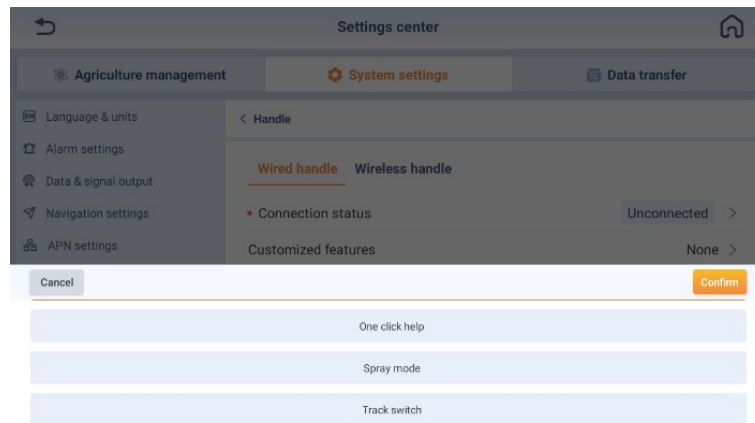
AgNav 5.0 tukee monitoimikahvan ja AH-C-ilmakahvan tietojen kyselyä ja eri ominaisuuksien mukauttamista varattuun painikkeeseen *.



1. Siirry kohtaan [Asetukset-keskus - Järjestelmäasetukset - Laitteistoasetukset - Kahva] tarkistaaksesi kahvaversion.

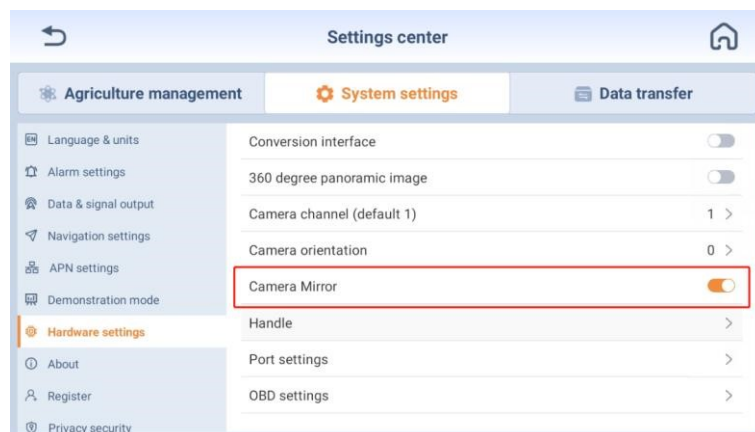


2. Voit mukauttaa tyhjän painikkeen toimintoa.



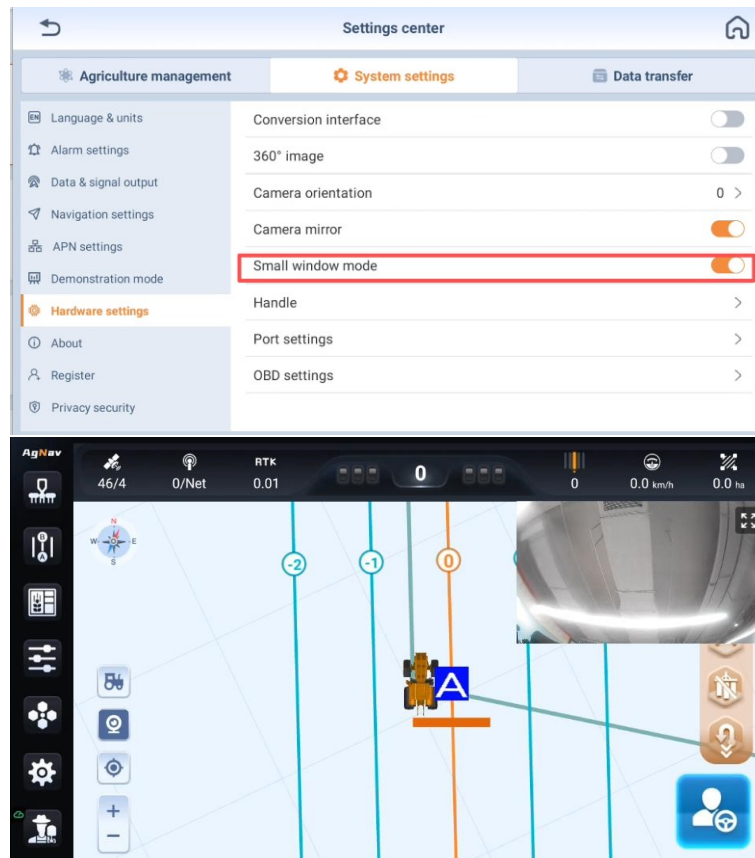
2.6.2 Kamerakuva peilaus

Kun kameran näyttö on kytketty päälle, se peilataan.



2.6.3 Kameran pienoisikkuna

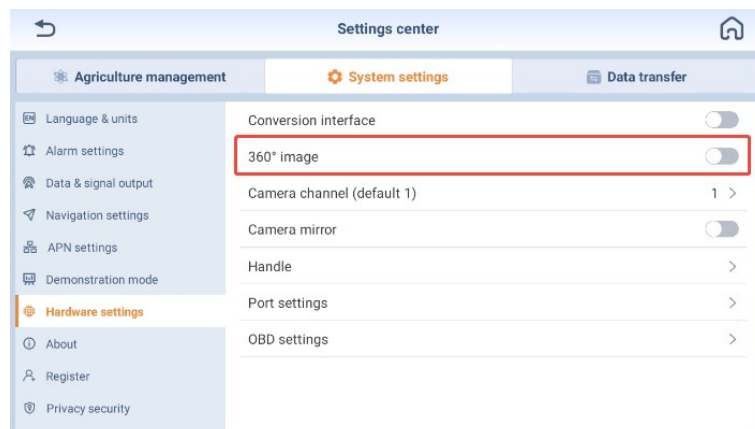
Kun pieni ikkuna -ominaisuus on käytössä, kameran käynnistämisen jälkeen kuva zoomataan ja sitä voidaan siirtää.



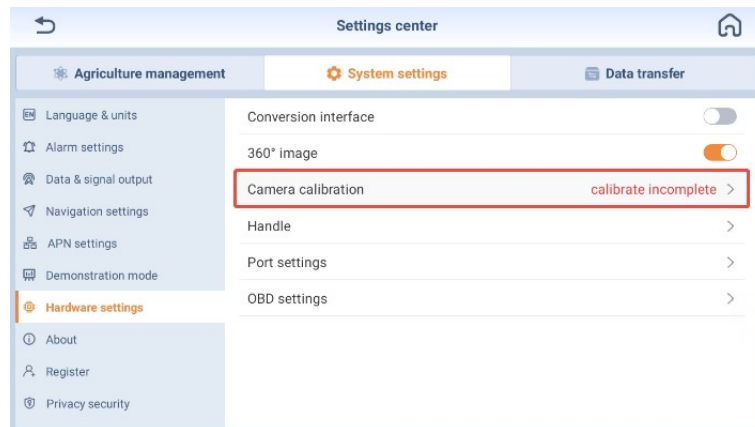
2.6.4 360°-panoraamanäkymä

NX600-sarjan järjestelmän käyttäjät voivat tällä hetkellä ostaa lisäkameraita panoraamakuvien aktivoimiseksi.

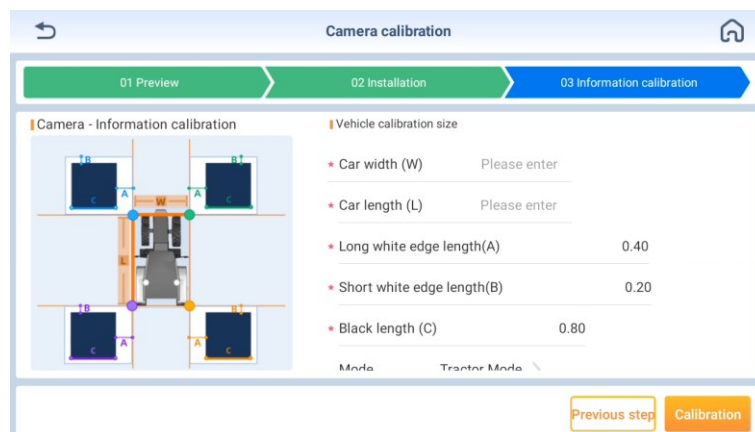
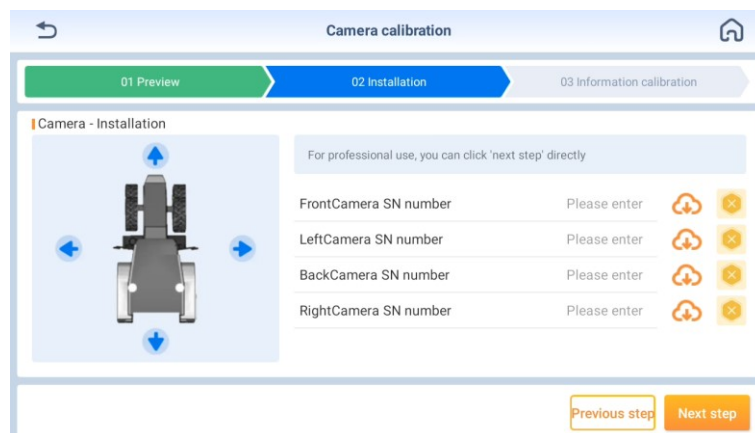
1. Siirry kohtaan [Asetukset keskipiste - Järjestelmäasetukset - Laitteistoasetukset] ja käytä 360° panoraamakuvaa.



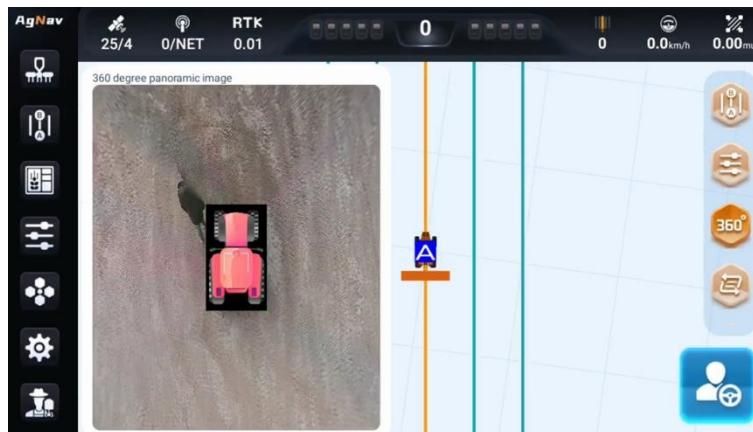
2. Napsauta sitten [Kameran kalibrointi].



3. Suorita kalibrointi seuraamalla kehoitteita.

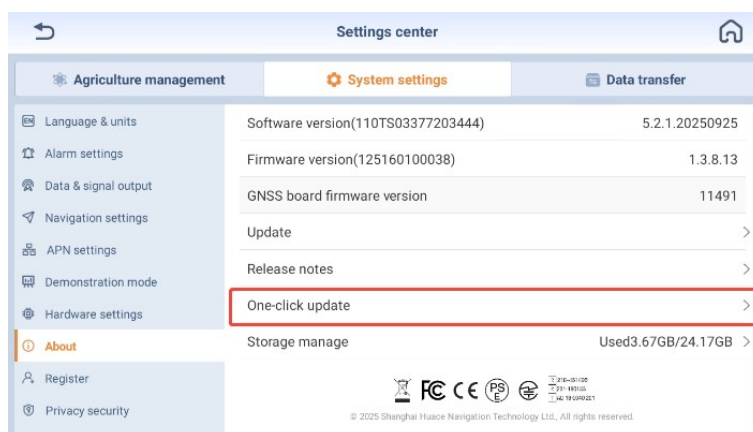


4. Katso kuvaa.



2.7 Päivitys yhdellä painalluksella

Siirry kohtaan [Asetuskeskus - Järjestelmäasetukset - Tietoja - Yhden napsautuksen päivitys]. kun käytetään Yhden painalluksen päivitysominaisuutta, järjestelmä päivittää peräkkäin moottorin laiteohjelmiston, radion laiteohjelmiston, visuaalisen ohjausjärjestelmän, vastaanottimen laiteohjelmiston ja ohjelmiston järjestyksessä.



2.8 PointSky

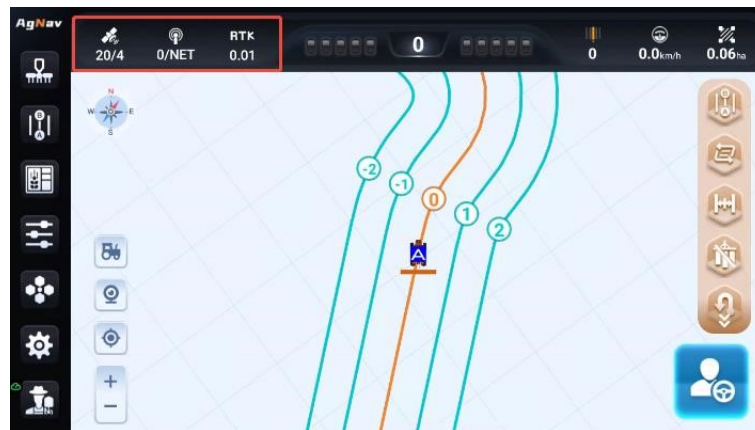
PointSky on CHC:n itse kehittämä satelliittipohjainen paikannustila, jolla on lyhyen lähentymisajan (<0x3C>5min) ja korkean tarkkuuden (<0xC2><0xB1>2.5 cm) edut; samalla se tukee ajoittain jatkuvaa jatkuvaa navigointia 30-60 minuutin ajan ja tukee automaattista vaihtamista PointSkyn ja RTK:n välillä, mikä voi täysin taata korkean hyötysuhteen ja korkean tarkkuuden.

(Huomautus: 1. Maksu vaaditaan PointSkyn aktivoimiseksi virallisen julkaisun jälkeen;2. sitä tukee vain NX600-sarjan järjestelmä.)

1. Siirry kohtaan [Asetukset keskijärjestelmän asetukset-Register] ja toimita sitten tabletti ja vastaanotin SN CHC-tekniikolle.



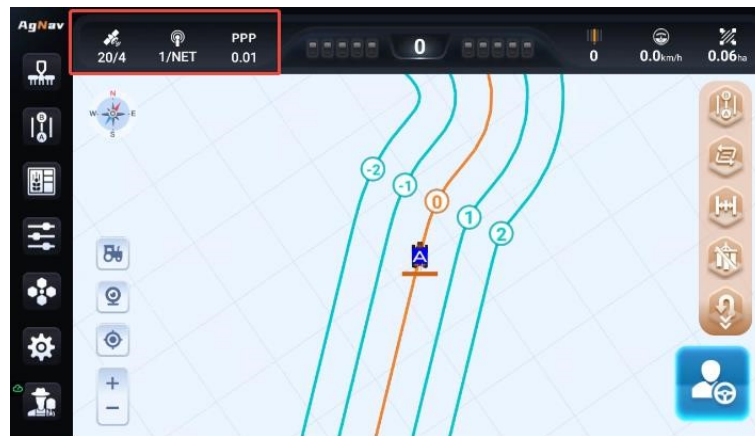
2. Kun CHC-tekniikko aktivoi PointSkyn, napsauta satelliitin tilapalkkia päästäksesi GNSS-asetusliittymään.



3. Klikkaa PointSky, tarkista rekisteröinnin tila ja käytä sitä.



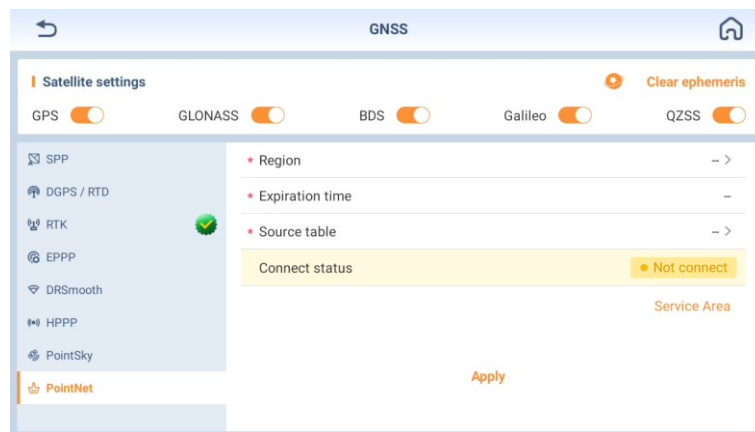
4. Palaa pääliittymään ja odota 5 minuuttia, kunnes se saavuttaa kiinteän tilan.



2.9 PointNet

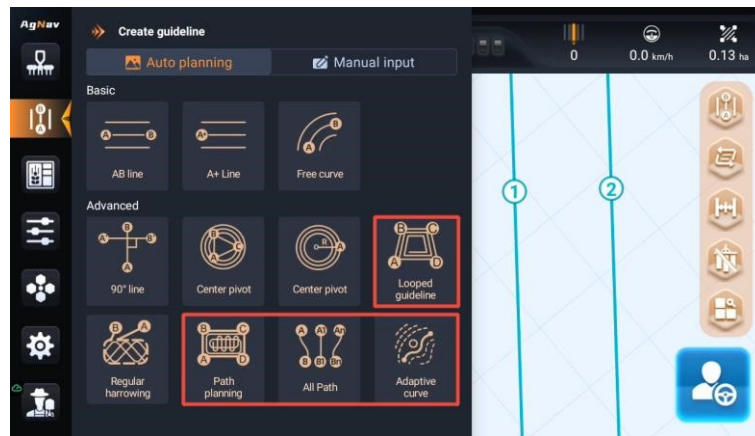
Point-Net tarjoaa erittäin tarkkoja paikannuspalveluita verkottuneissa ympäristöissä ilman tukiasemia tai CORS-tilejä. (Huomautus: Point-Net vaatii tilauksen.)

1. Siirry kohtaan [Asetukset keskijärjestelmän asetukset-Register] ja toimita sitten tabletti SN CHCNAV-tekniikolle.
2. Kun CHCNAV-teknikko aktivoi PointNetin, siirry GNSS-asetusliittymään napsauttamalla satelliittilapalkkia.
3. Napsauta PointNet, tarkista rekisteröinnin tila ja valitse vastaava alue ja käytä sitä.



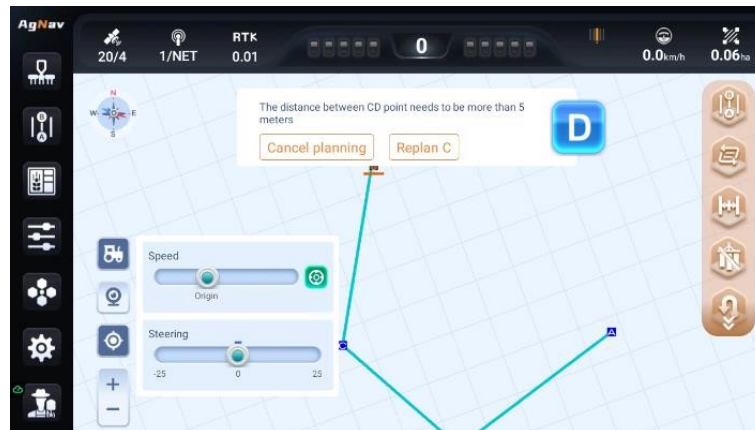
2.10 Ajolinjojen lisätilat

AgNav 5.0-ohjelmisto lisää myös uusia ajolinjoja, jotka sisältävät looped-ajolinjan ja polkusuunnittelulinjan verrattuna AgNav3.0-ohjelmistoon.

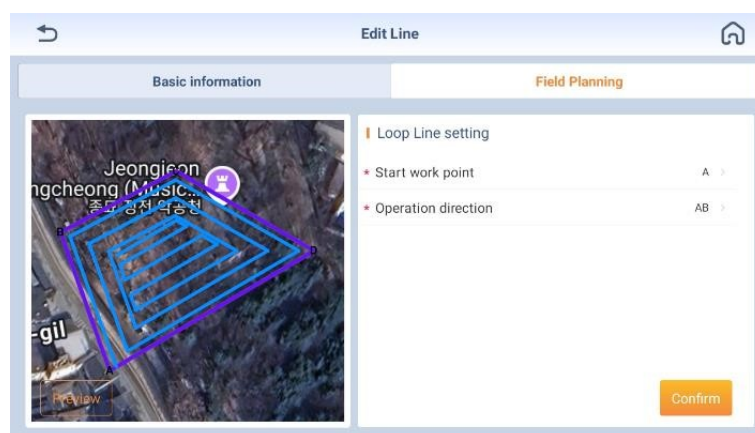


2.10.1 Silmukka-ajolinja

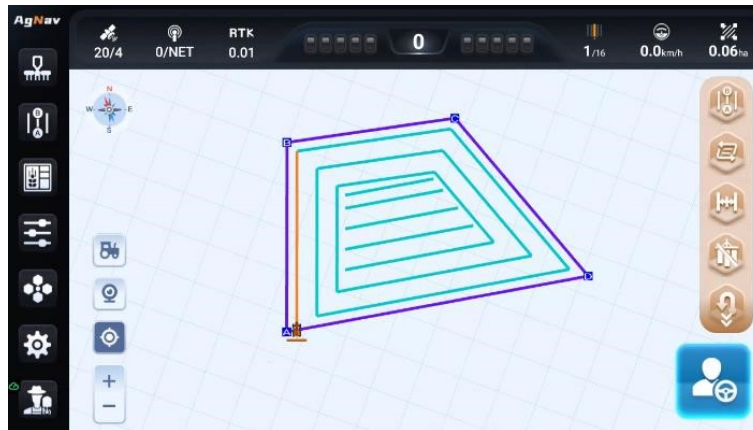
1. Silmukallisen ajolinjan luominen vaati 4 pistettä.



2. Kun olet luonut nelikantareunan neljän pisteen perusteella, voit säätää aloituspistettä ja aloitussuuntaa.

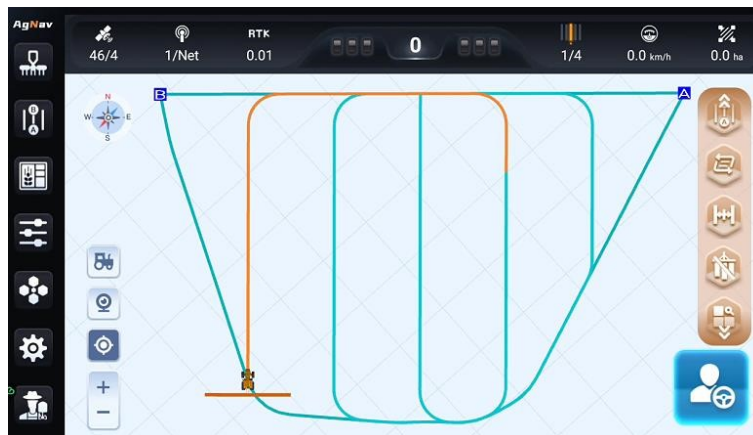


3. Palaa Päänäkymään ja käynnistä automaattinen ohjaus suunniteltujen ohjeiden mukaisesti. Järjestelmä irrottautuu manuaalisesti, ja on tarpeen vaihtaa manuaalisesti yhdestä ohjeesta toiseen, kun saavut nurkkaan.



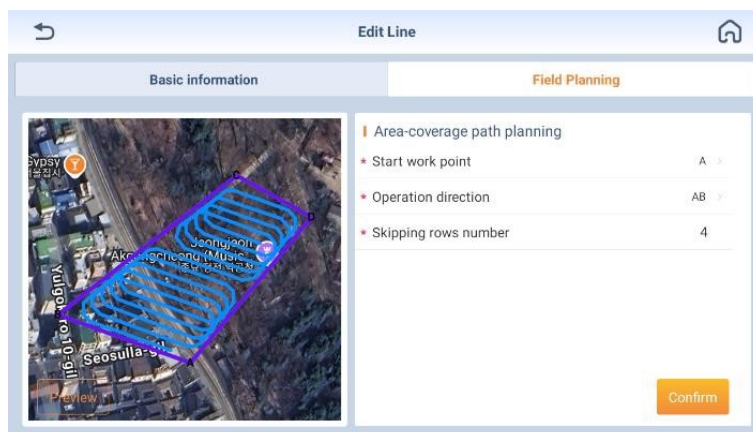
2.10.2 Reittisuunnittelu

1. Polunsuunnittelulinja tarvitsee myös 2 pistettä.

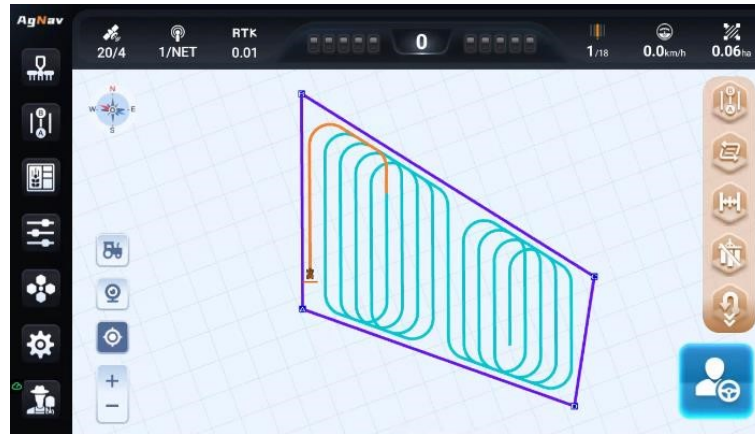


Note: Kahden pisteen välisen etäisyyden on oltava yli 25 kertaa työkonene leveys. tukee polkusuunnittelulinjojen luomista epäsäännöllisillä rajoilla.

2. Kun olet luonut nelikulmaisen neljän pisteen perusteella, voit säätää lähtöpistettä, aloitussuuntaa, ohitusrivien ja silmukoiden numeroa seuraavasti.



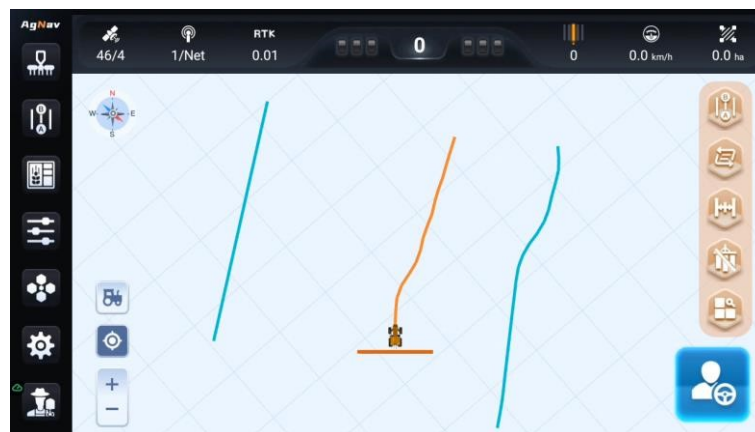
3. Palaa Päänäkymään ja käynnistä automaattinen ohjaus suunniteltujen ohjeiden mukaisesti. kaikki prosessit ovat automaattiohjauksella, ja niihin ei tarvitse puuttua manuaalisesti. Järjestelmä irrottaa automaattisen ohjauksen reittiviivan päässä.)



2.10.3 Kaikki reitit

Tallenna reaaliaikaiset ajoneuvon liikeradat ja luo ajolinjoja, jotka noudattavat samoja polkuja.

1. Klikkaa A aloittaaksesi tallennuksen. ohjelmisto vetää reaaliaikaisia käyriä.
2. Napsauta Käynnistä-painiketta piirtääksesi suoran viivan. jatka käyrän piirtämistä napsauttamalla taukopainiketta.
3. Viimeistele nykyisen ajolinjan piirtäminen valitsemalla B. piirrä seuraava ohje napsauttamalla Jatka-painiketta.
4. Viimeistele luomus napsauttamalla Tallenna-painiketta.



2.10.4 Mukautuva kaarre

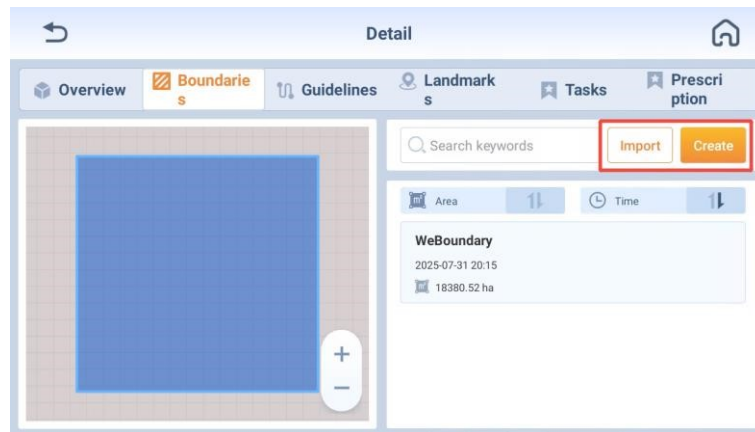
1. Kun kentällä on esteitä, voidaan muokata ajolinjan muotoa esteen välttämiseksi.



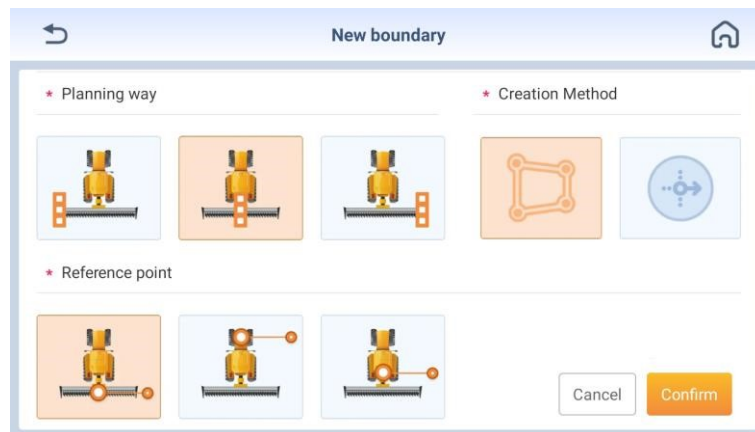
2. Toimat ohjeet ja myöhemmät ohjeet säilyttävät saman muodon. Alkuperäisen muodon palauttamiseksi on tarpeen käyttää muokkaustoimintoa uudelleen.

2.11 Uusi raja

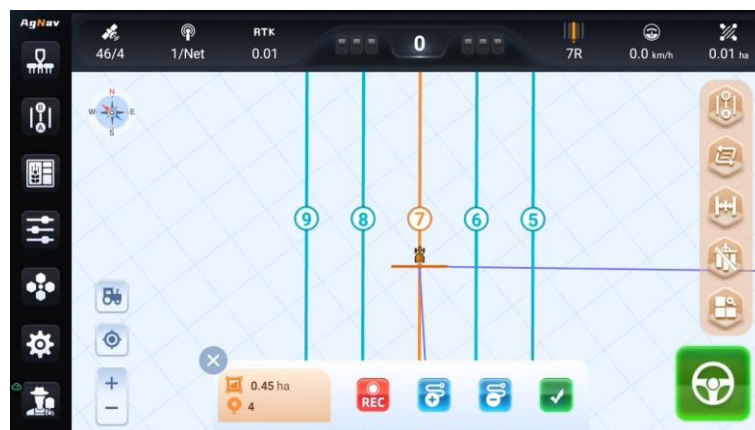
1. Siirry osoitteeseen [Settings center - Agricultural management - Pelto - Details].



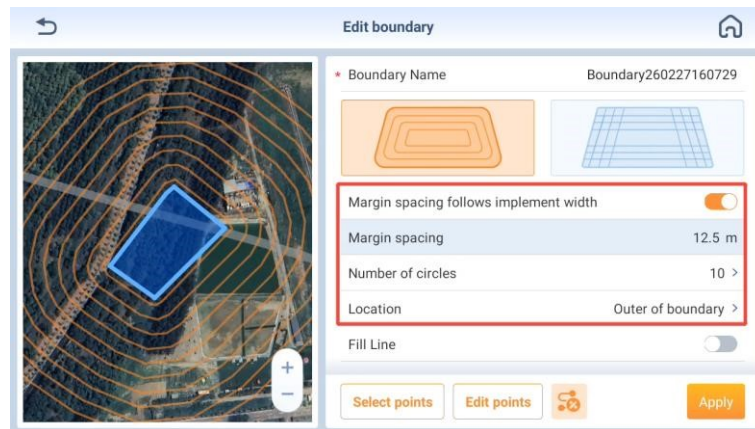
Luo uusi raja eri toteutuspaikoilla.



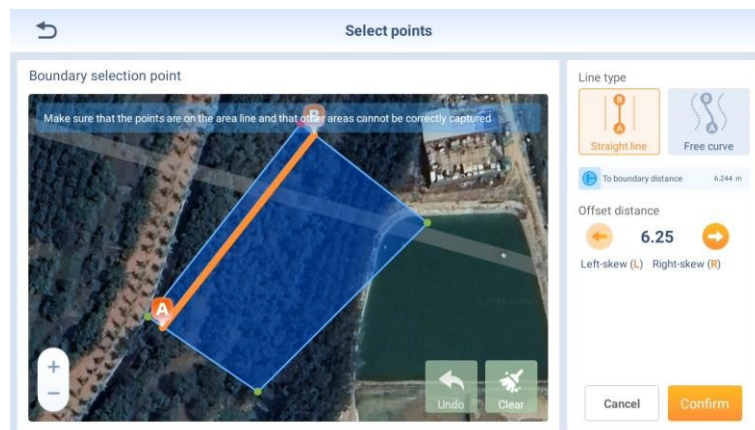
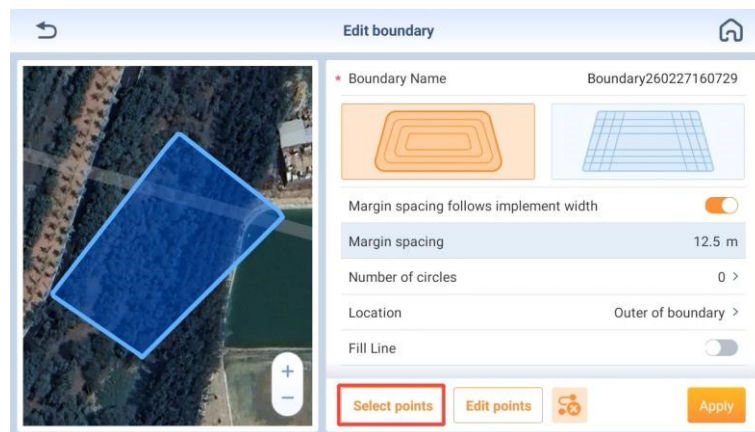
2. Se voi suunnitella suoran viivan ja käyrän viivan painamalla ensimmäistä Pause/Start-painiketta. se voi myös lisätä/poistaa merkkipisteen rajalle painamalla toista/kolmatta -painiketta. Kun olet lopettanut rajatallennuksen, napsauta lopullista painiketta viimeistelläksesi sen.



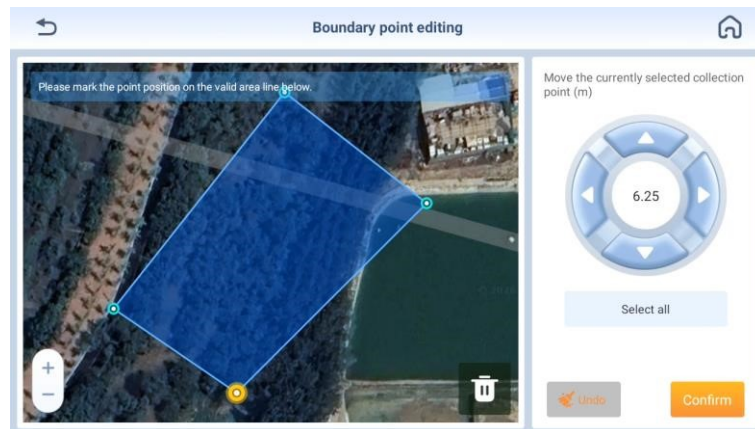
3. Nyt se tukee joukkoa ympyröitä ja enintään 10 otsikkoa.



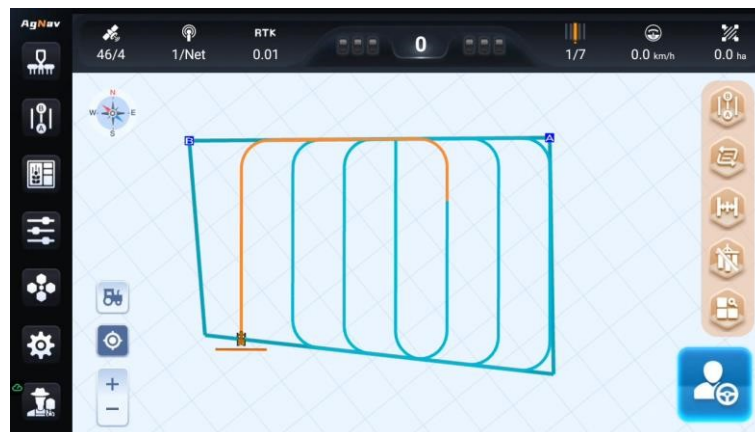
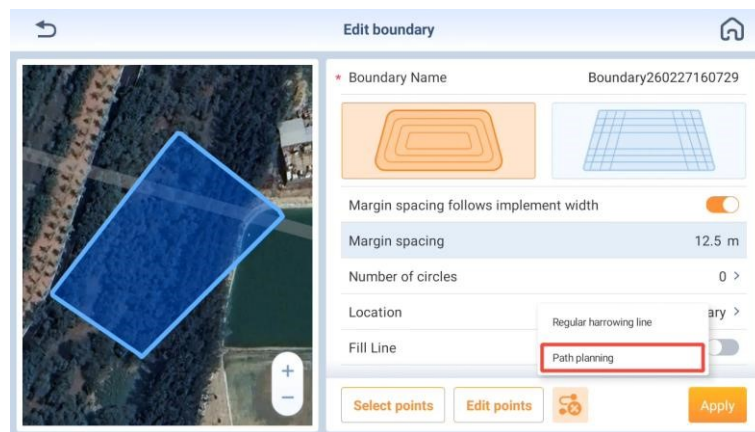
4. Valitse pisteet: Ohjeen luominen näytteenottopisteillä rajan läpi. kun luodaan ohje rajanäytteidenottopisteillä, oletussiirtymä on puolet työkonene leveydestä. käyttäjät voivat napsauttaa nuolta säätääkseen ohjeiden sijaintia.



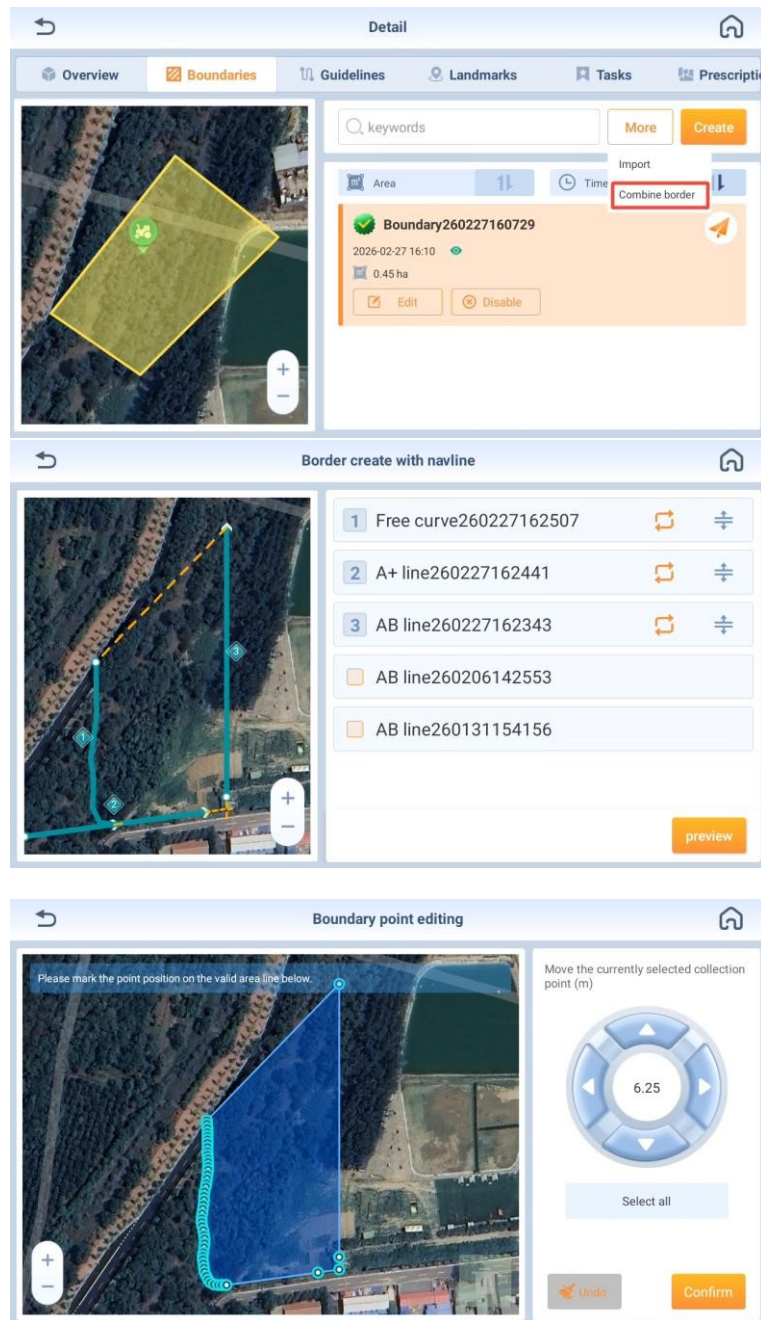
5. Muokkauspisteet: Siirrä tai poista rajanäytteiden näytteenottopisteitä.



6. Ohjelmistoversiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat polkusuunnittelun suoraa luomista rajoista.



7. Versiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat rajojen luomista yhdistämällä ajolinjat.



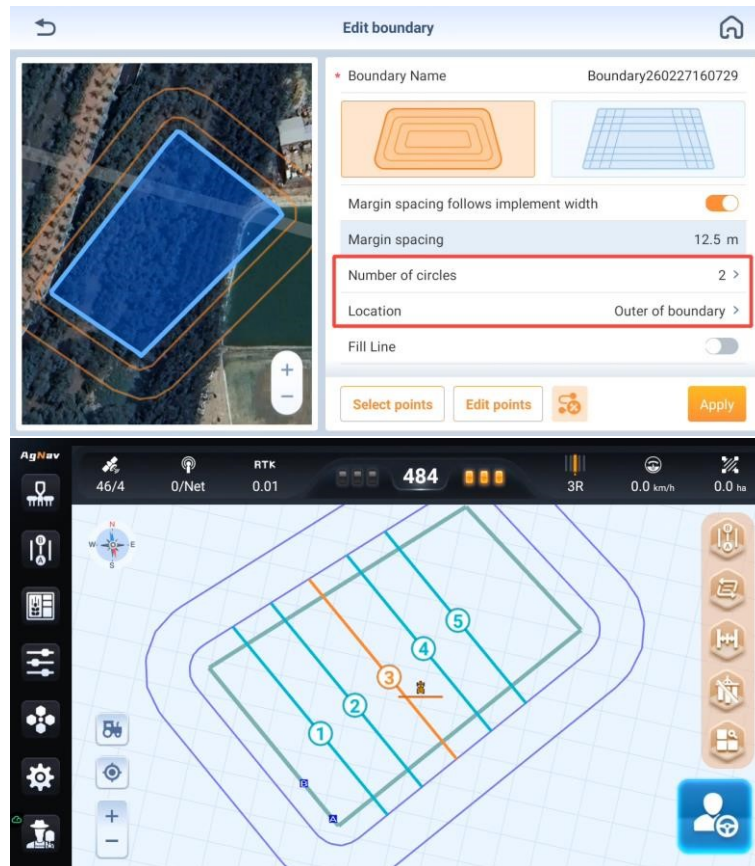
Huomautus: Se tukee vain AB-viivan, A+-viivan ja Free-käyrän valitsemista luomista varten. enintään 8 ohjetta voidaan valita. Raja syntyy peräkkäin silmukointikuviossa. ohjeiden järjestystä ja suuntaa voidaan säätää.

2.12 Päisteajolinjat

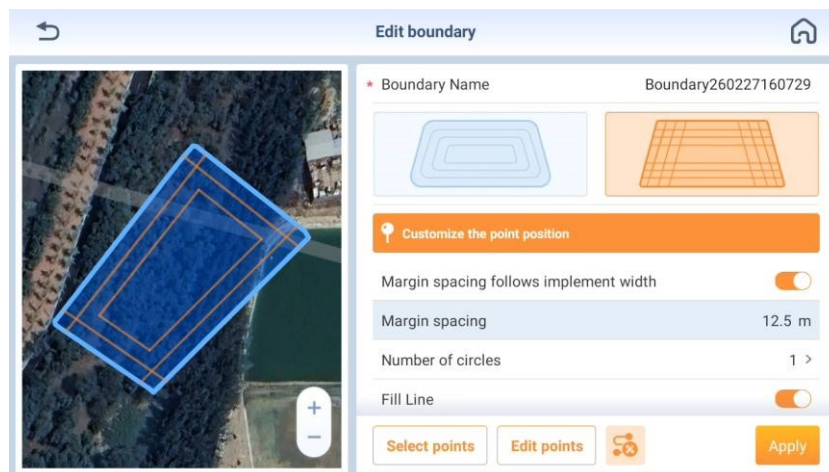
Päisteet ovat rajapohjaisia laajennuksia, jotka on suunniteltu kattamaan enemmän tyhjiä työalueita.

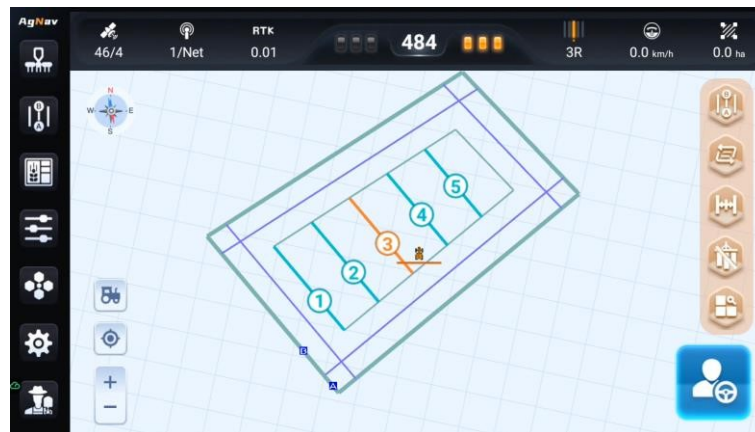
Ympyröiden määrä: Määritä otsikoiden määrä.

Sijainti: Luodaanko otsikot rajan ulkopuolelle vai sisälle.



2. muokattava ajosuunta: Muokattava ajosuunta kattaa enemmän tyhjää tilaa kulmien takana kuin tavallinen ajosuunta.

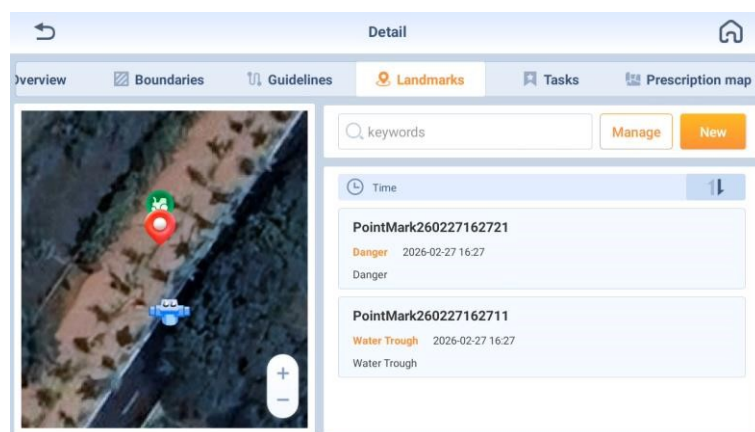




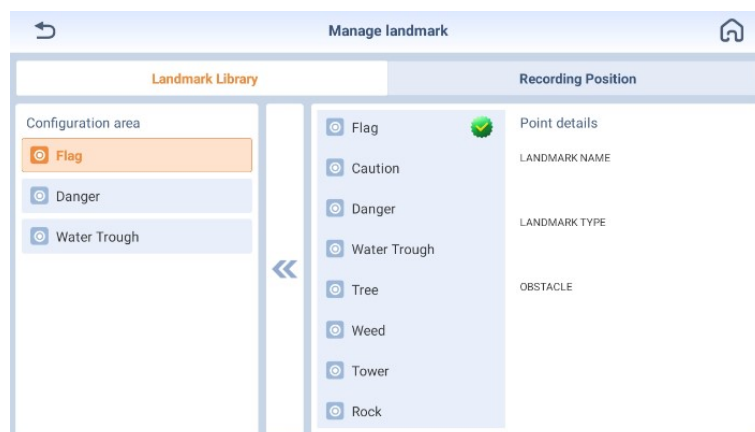
2.13 Merkintäpisteet

AgNav 5.0-ohjelmisto voi tukea merkintäpisteen lisäämistä muistuttamaan käyttäjiä, kun he työskentelevät kentällä yöllä.

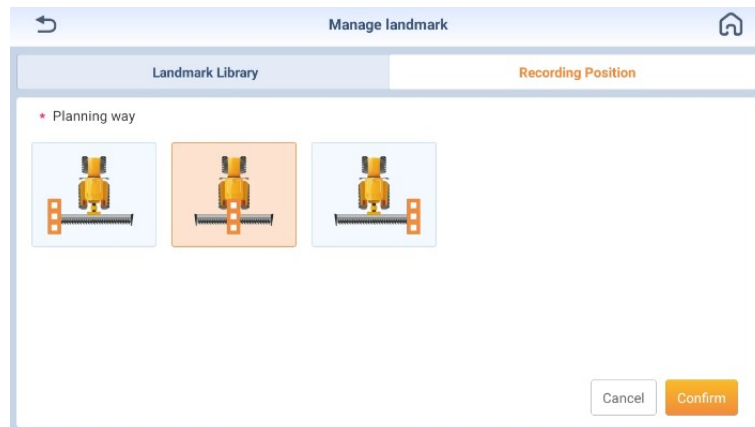
1. Siirry osoitteeseen [Settings center - Agricultural management - Pelto - Detail - Landmark].



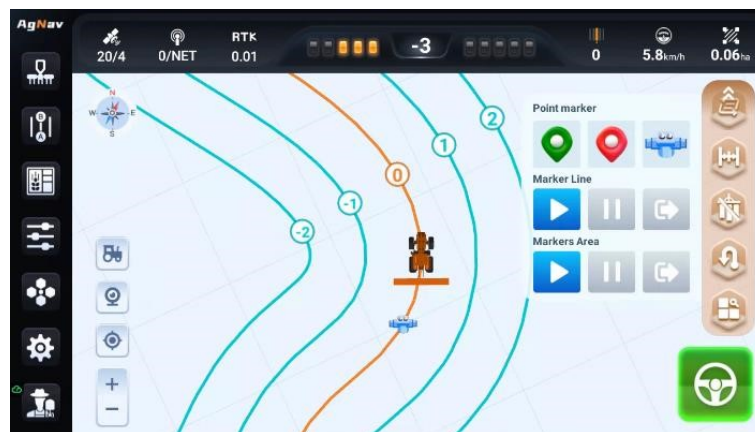
2. Eri merkkiaineet voidaan määrittää merkintäpistekirjastossa.



3. Merkkireferenssin asettaminen tallennuspaikannukseen.

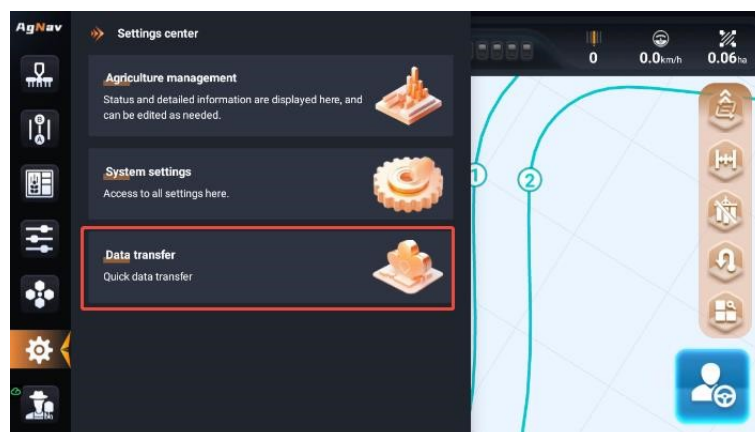


4. Voit asettaa merkkejä pääliittymässä pikakuvakkeen avulla.

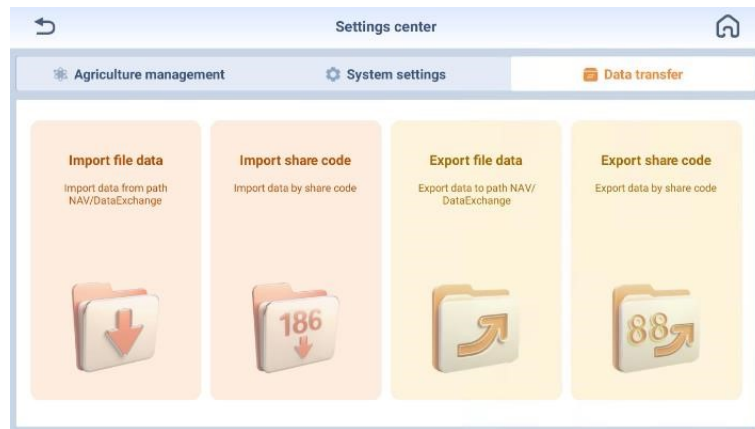


2.14 Tiedonsiirto

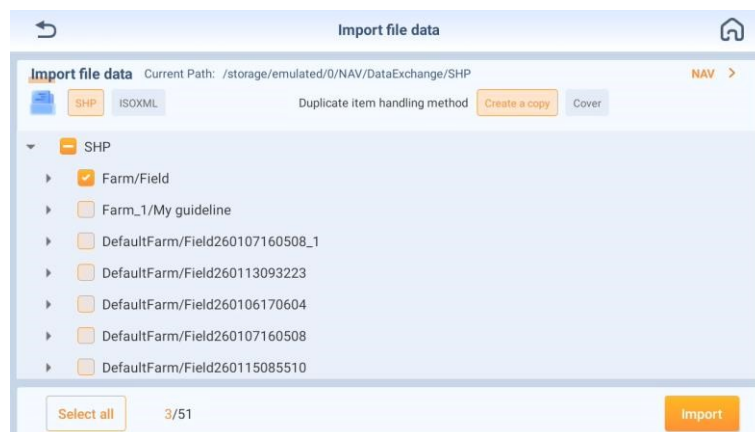
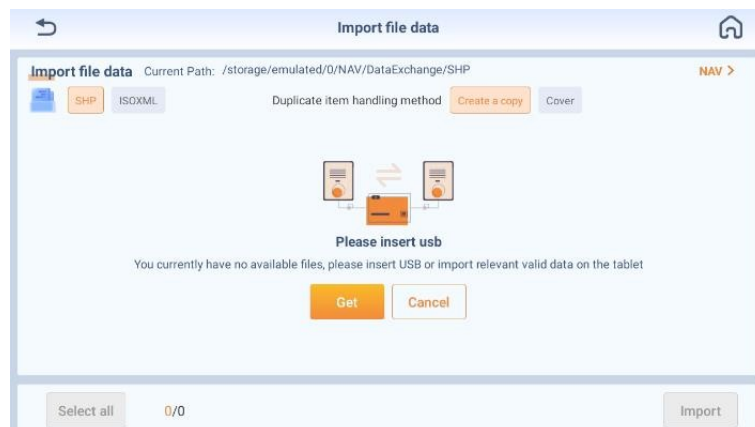
1. Siirry kohtaan [Asetuskeskus - Tiedonsiirto].



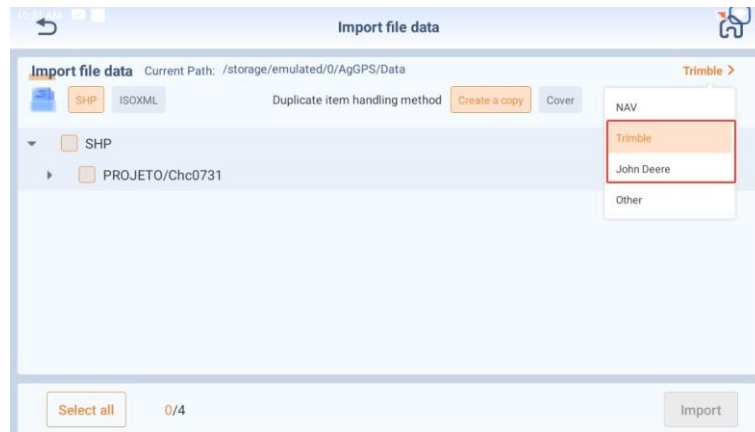
2. Voit tuoda tiedostotietoja, tuoda jakokoodilla, viedä tiedostotietoja ja viedä sen jakokoodilla.



3. Kun tuontitiedostoja tuetaan tällä hetkellä SHP- ja ISOXML-tiedostoilla. on tarpeen luoda kansio nimeltä NAV/DataExchange/SHP tai NAV/DataExchange/ISOXML ja laittaa SHP-kansio tai ISOXML-tiedosto tähän hakemistoon, lopuksi Aseta USB-laite tablettiin ja ohjelmisto tunnistaa USB:n ja tiedostot automaattisesti, valitse tiedosto, jonka haluat tuoda ja tuoda sen.



4. Tuetaan ohjelmistoversioita vuoden 20200912 jälkeen, Trimble- ja John Deere -tiedostojen suoraa tuontia.

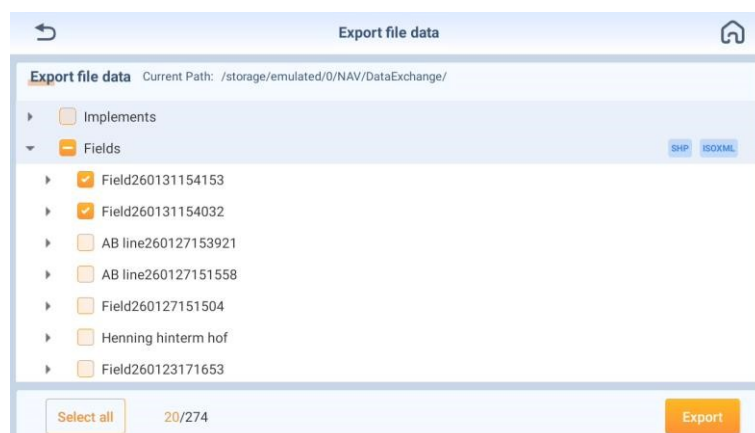


Huomautus: AgGPS- tai rajakansio on kopioitava tabletin juurihakemistoon.

5. Kun se tuodaan jakokoodilla, kirjoita koodi toisesta tabletista, sitten se siirtyy tuontiliittymään ja valitse tuotava tiedosto.



6. Kun vientitiedosto, SHP- ja ISOXML-tiedosto on tuettu. voit viedä sisäiseen muistiin tai ulkoiseen USB-laitteeseen.



7. Kun se viedään osakekoodin mukaan, se voi viedä ajoneuvoja, työkaluja ja kenttiä koskevia tietoja toiseen tablettiin. valitse tiedosto ja napsauta Jaa, lopuksi se luo jakamiskoodin.

Export share code

Export share code

Vehicle

Implements

Fields

Select all

7/70

Share

Export share code

3 1 1 6 7 8 9 6

Export the share code

Please save the share code in time and share the file with others immediately

Confirm

8. Versiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat eri kenttien välisten jakamisohjeiden jakamista samalla laitteella. jos etäisyys ylittää 20 km, näkyviin tulee kehote, joka osoittaa, että jakaminen ei ole suositeltavaa.

Edit Line

Basic information

Access paths

Tram Line

*Name

AB line251216204301

AutoPath

*Offset

10 cm

RO

Tip: Click the corresponding parameter to modify it as required,You can also click dd.mm.ss to switch the entry mode

A

* Longitude

116.24937625

E W

* Latitude

39.53932851

N S

* Elevation

29.9857 m

DDD

B

* Longitude

116.24975839

E W

* Latitude

39.53902023

N S

* Elevation

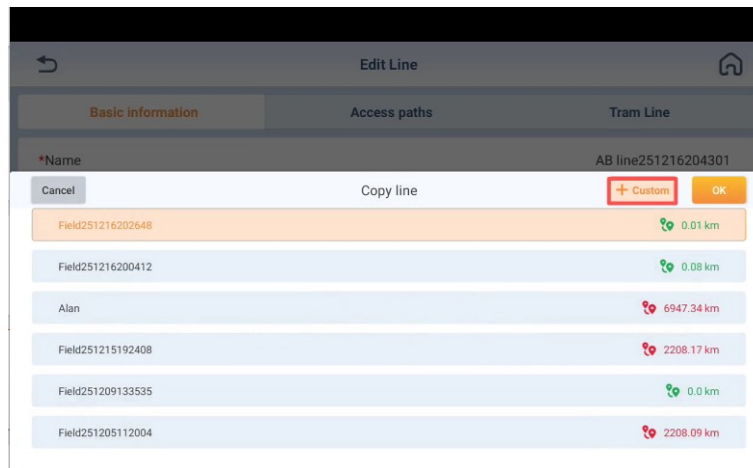
29.9860 m

DDD

Cancel

Confirm

65

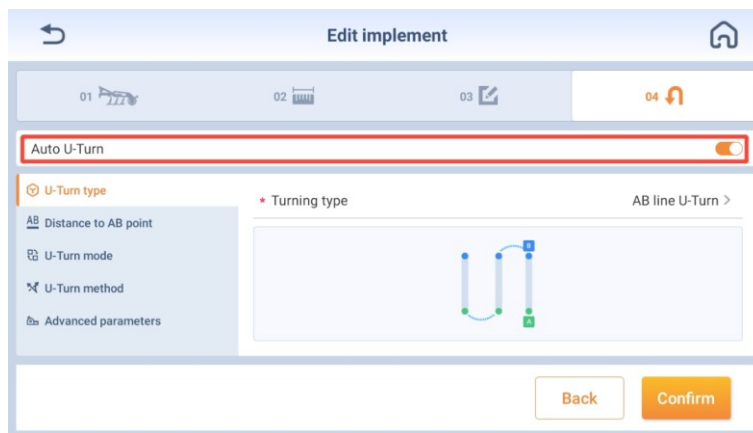


Kopioi: Kopioi nykyinen ohje toiseen kenttään, nykyinen kenttä tallentaa tämän ajolinjan.

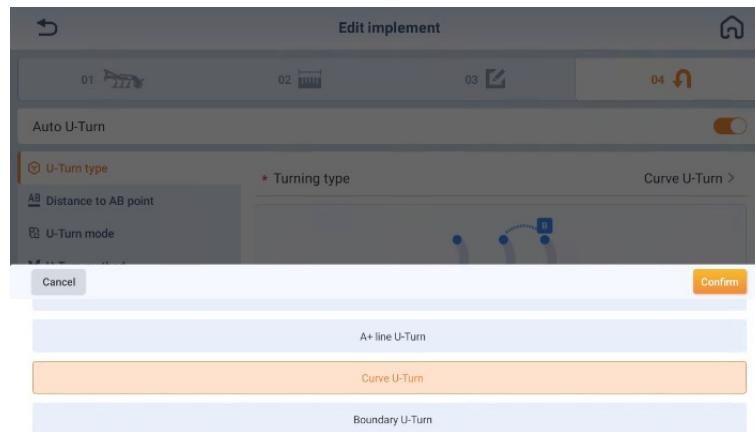
Siirrä: Siirrä nykyinen ohje toiseen kenttään, nykyinen kenttä ei tallenna ohjetta.

2.15 U-käännöksen lisäasetukset

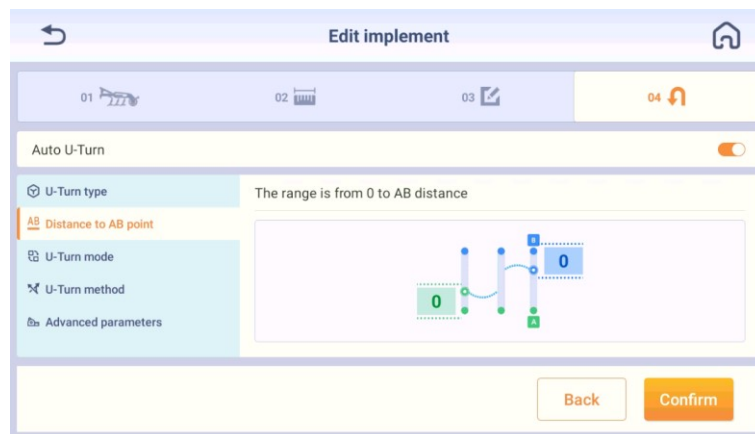
1. Siirry kohtaan [Asetuskeskus - Maatalouden hallinta - Toteutus], voit ottaa Auto U-käännöksen käyttöön/poistaa käytöstä ensimmäisessä vaihtoehdossa.



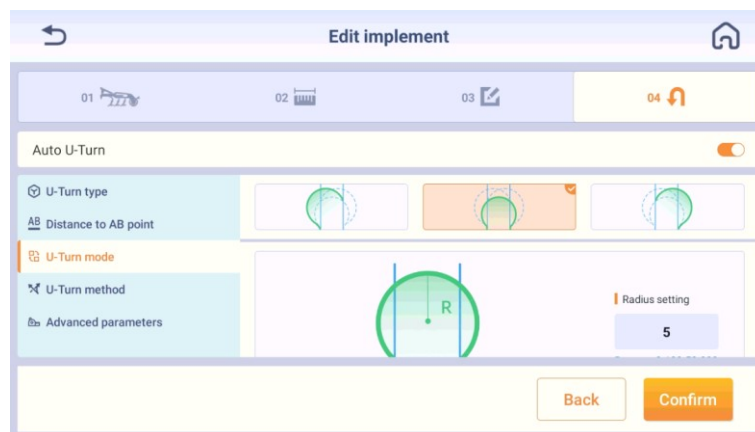
2. Voit valita U-Turn-tyypin, mukaan lukien AB-linjan U-käännöksen, A+-linjan U-käännöksen, Curve U-Turnin, Raja U-Turnin ja Otsikon U-käännöksen.



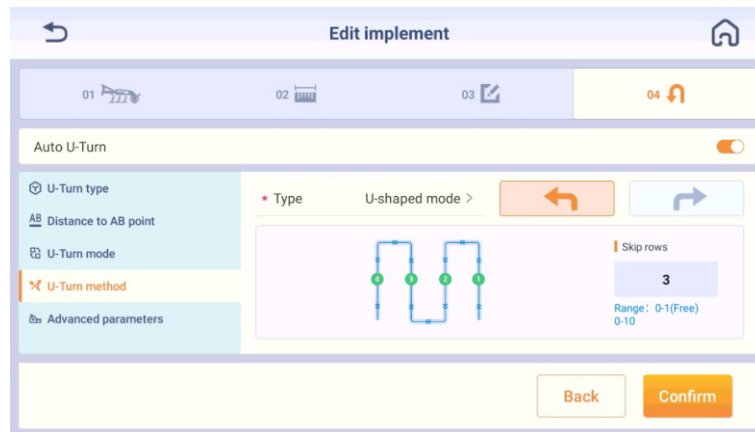
3. On myös mahdollista määrittää, missä ajoneuvo mahdollistaa automaattisen U-käännöksen käyttöönoton asettamalla etäisyyden AB-pisteeseen.



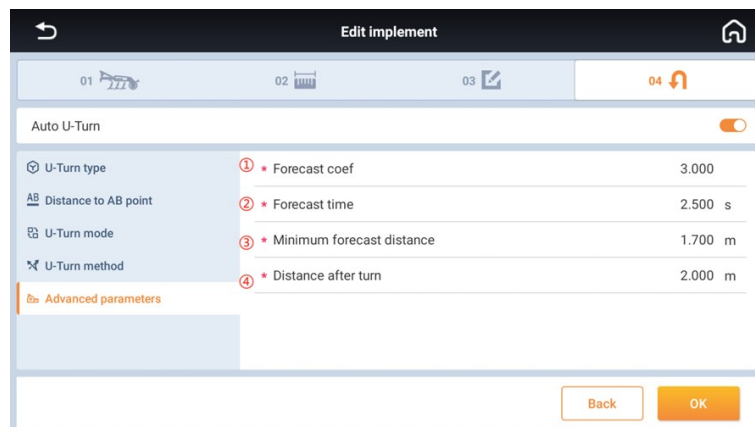
4. Se on käytettävissä U-Käännös-muodon valitsemiseksi ja säteen asettamiseksi.



5. On mahdollista valita U-Turn-menetelmä, joka sisältää U-muotoisen tilan, vaihtoehtoisen tilan ja yksisuuntaisen tilan, jossa määritellään U-Turn-suunta ja ohitusrivit.



6. U-Turniin liittyy joitakin kehittyneitä parametreja.



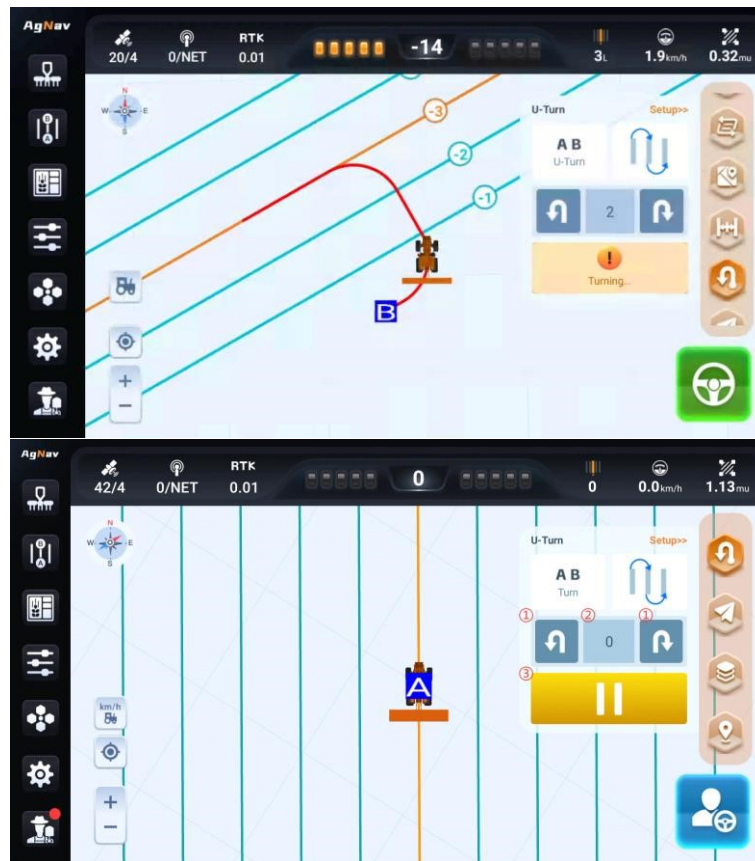
Ennustekertymä: Vähennä arvoa, jos ajoneuvo siirtyy seuraavaan ohjeeseen hitaasti U-käännöksen jälkeen. vaihteluväli on 0,1–5,0.

Ennusteaika: Lisää arvoa, jos ajoneuvon poikkeaman etäisyys on suuri U-käännöksen aikana. vaihteluväli on 0,1–5,0.

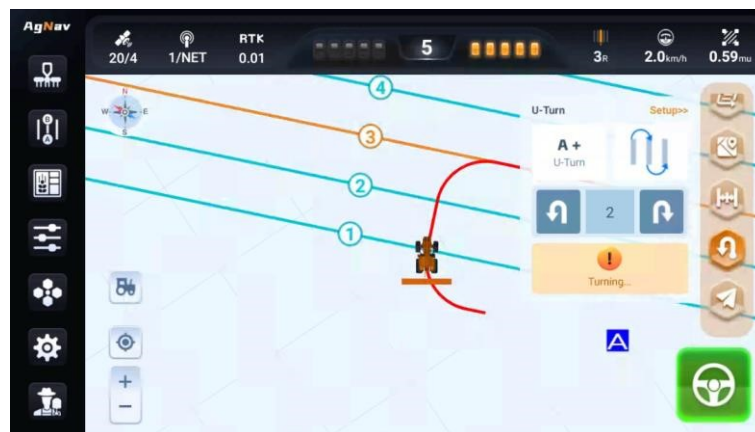
Ennuste-etäisyys: Ennusta kääntöreitti ajoneuvon nykyisellä paikalla, jotta U-käännökselle jää riittävästi aikaa. Mitä pienempi arvo on, sitä myöhemmin ajoneuvo kääntyy ympäri. Siirtokoneen alue on 1,7-2,5, traktorin toimintasäde 2,0-4,0 ja säätöväli 0,1.

Etäisyys kääntymisen jälkeen: Etäisyys vaaditaan, jotta ajoneuvo pääsee täysin ohjeeseen U-käännöksen jälkeen.

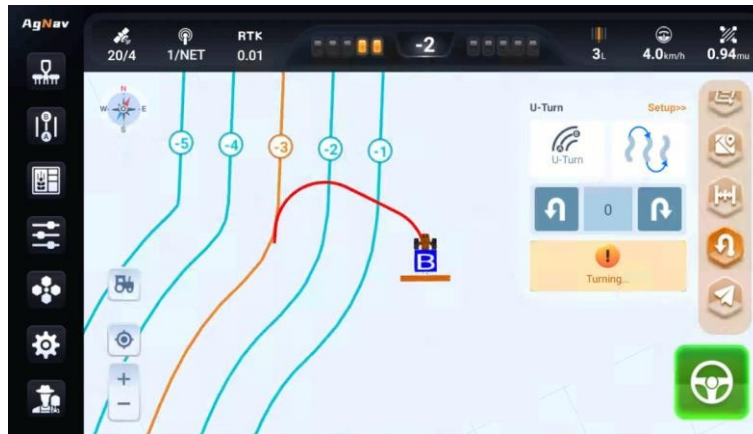
7. Päänäkymään traktori käynnistää automaattisen U-käännöksen etäisyyden perusteella AB-linjalle. Voit myös aloittaa U-käännöksen manuaalisilla asetuksilla.



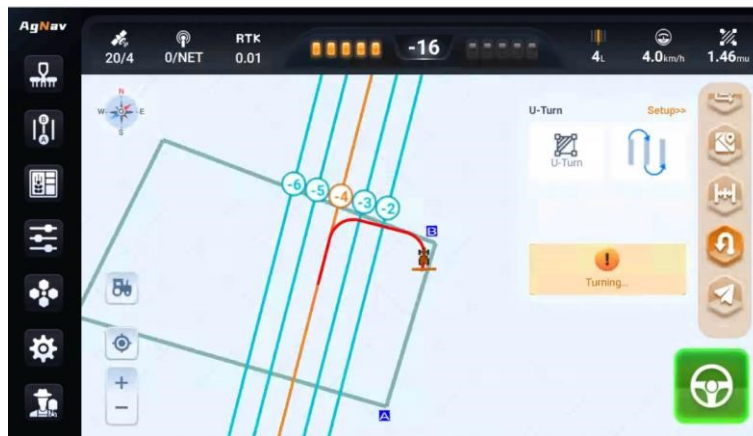
A+ linja U-Turn



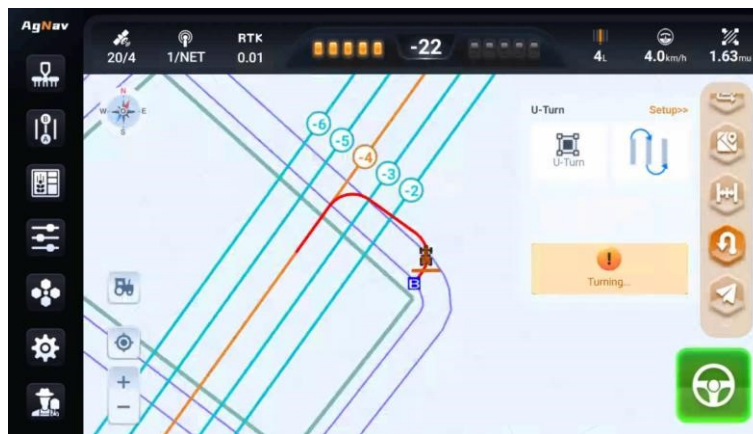
Käyrä U-Käännös.



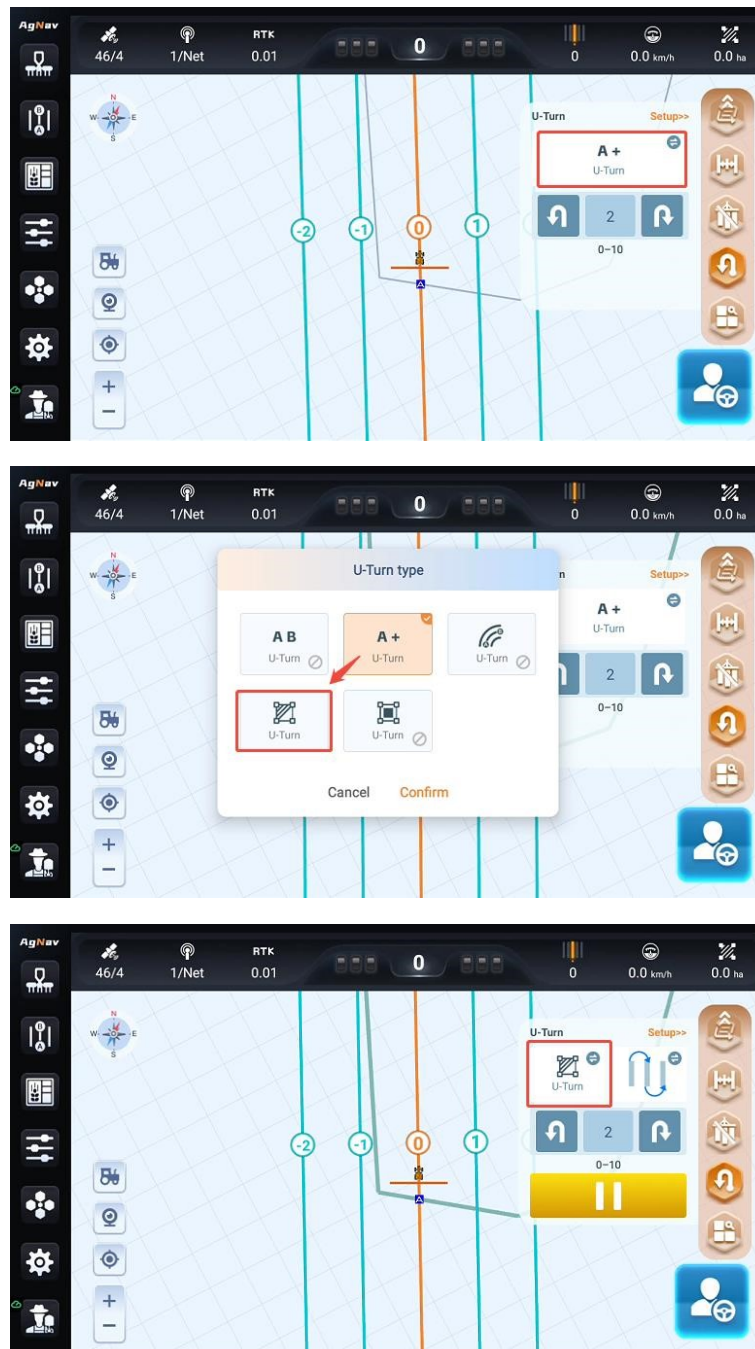
Raja-U-Käännös.



Otsikko U-Käännös.



8. Versiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat U-Turn-tilan pikakytkentää päälleittymän U-Turn-pikapalkin kautta.



Huomautus: Jos raja-U-käännös on valittuna, rajasovelluksen peruuttamisen jälkeen U-Käännöstyyppi vaihtaa automaattisesti vastaavaan ohjetilaan.

Ohjeiden vaihtamisen jälkeen myös U-Turn-tila täsmää automaattisesti (Advanced U-Turn vaatii maksullisen tilauksen).

2.16 Ajokäytävät

Access-polkujen ominaisuutta käytetään yleensä viemäröintiojan skenaarioissa, kuten alla olevassa kuvassa.



1. Siirry osoitteeseen [Asetuskeskus - Maatalouden hallinta - Kenttä - Yksityiskohta - Ohjeet].

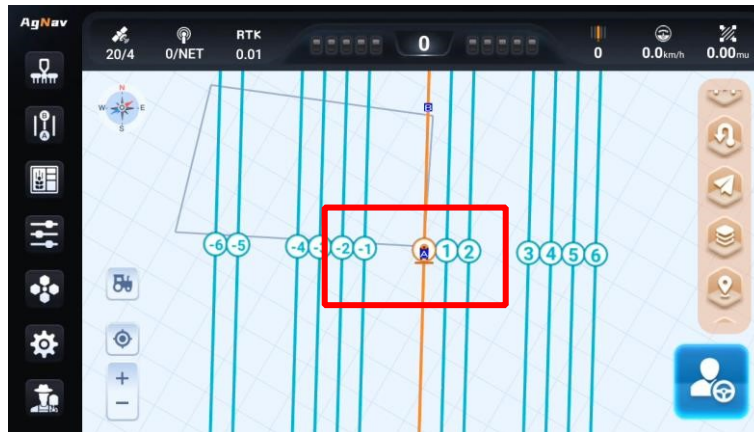
Rivit ensimmäisessä ryhmässä: Ensimmäisen ryhmän rivien määrä.

Access-reitin leveys: Kunkin kulkureitin välinen etäisyys.

Kuinka monta viivaa per liittytäreitti: kunkin liittytäreitin rivien määrä.

Line-paikka ensimmäisessä ryhmässä: Syöttämäsi numero päättää, mikä rivi on rivi 0 ensimmäisessä ryhmässä.

2. Tässä on esimerkki, aseta 3 riviä ensimmäisessä ryhmässä, 10m pääsypolun leveys, 4 riviä per pääsypolku ja ensimmäinen paikka ensimmäisessä ryhmässä.
3. Palaa Päänäkymään ja tarkista näyttö.

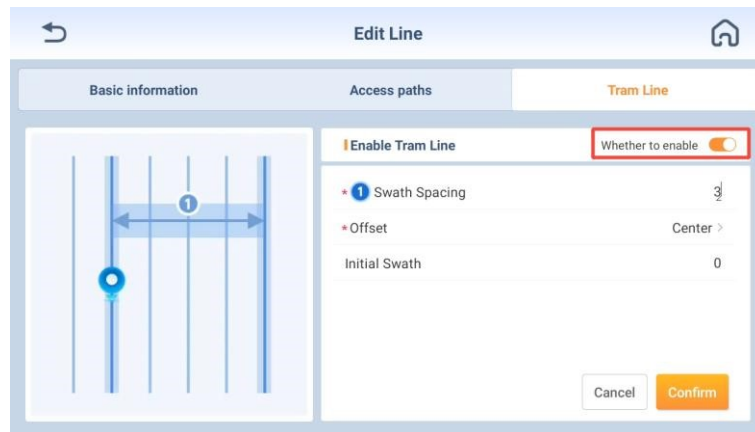


2.17 Ruiskutusurat

Raitiovaunujen periaatteet sijoitetaan pellolle kylvöaikaan. suihkupuomin leveyden on oltava tasaisesti jaettavissa porakoneen/ilmankaitsejan leveydellä, esimerkiksi 30' ilmankastelija ja 60'suihkepuomi tai 40'air-siemen ja 120'suihkepuomi.



1. Siirry osoitteeseen [Asetuskeskus - Maatalouden hallinta - Kenttä - Yksityiskohta - Ohjeet].

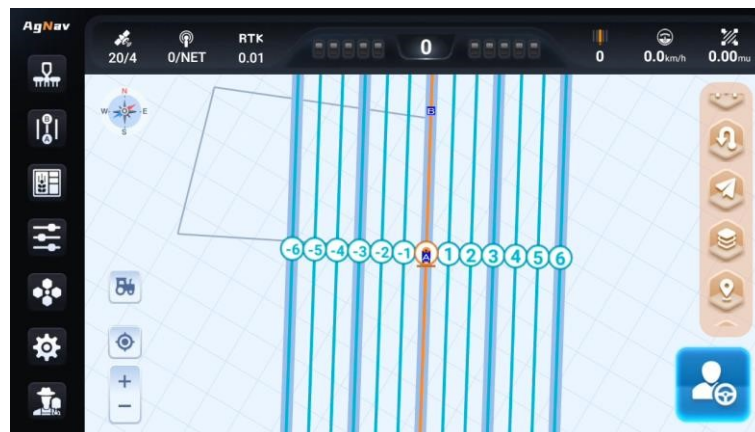


Swath Spacing: Skipping-rivit ja vaihteluväli ovat 1–99.

Offset: Valitse vasemman, keskipisteen ja oikean välillä.

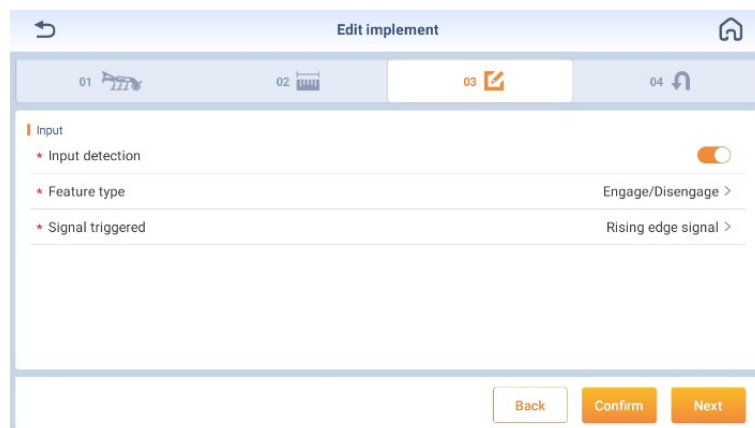
Alkuperäinen karho: Ensimmäisen raitiovaunun linjanumeron sijainti.

2. Palaa Päänäkymään ja tarkista näyttö.

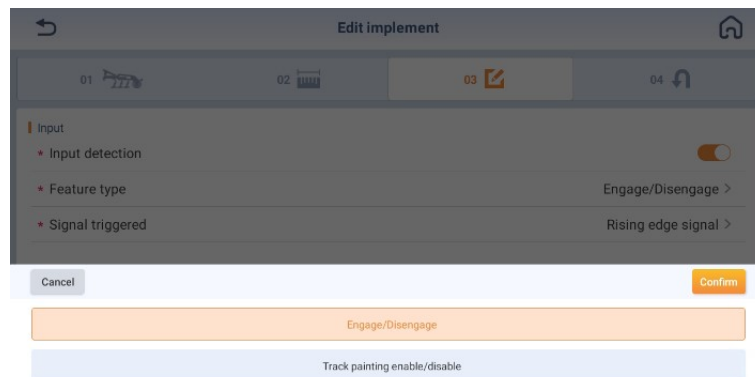


2.18 Työkoneen signaalitulo

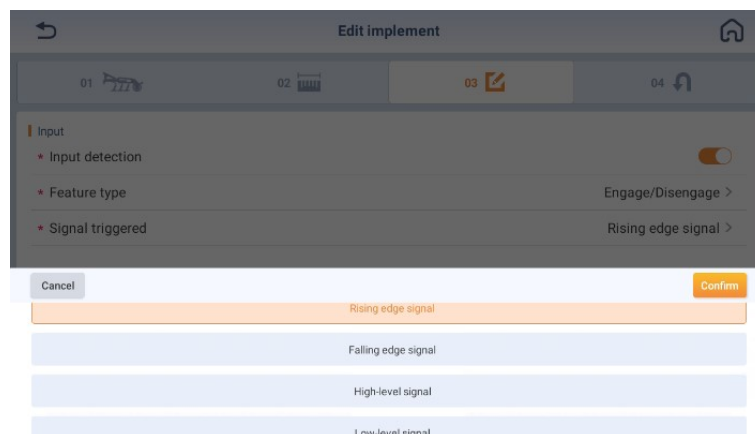
1. Siirry osoitteeseen [Asetuskeskus - Maatalouden hallinta - Työkone - Syöttö].



2. On sallittua ottaa käyttöön/poistaa käytöstä automaattinen ohjaus tai radan peittojäljen tallennus.



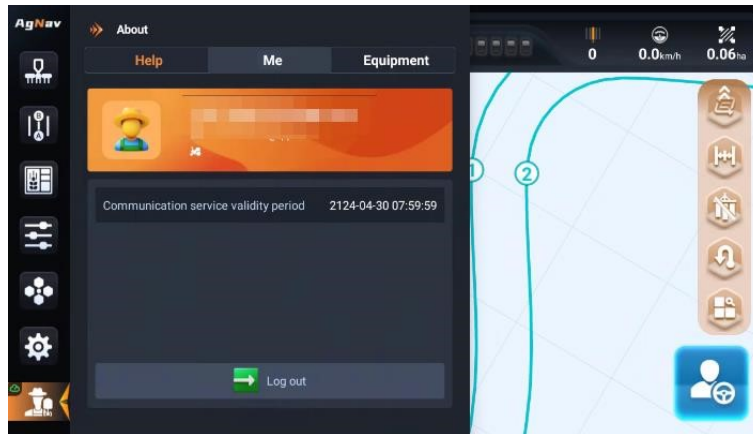
3. Myös neljä erilaista signaalia, mukaan lukien nouseva reunasignaali, putoava reunasignaali, korkean tason signaali ja matalan tason signaali, voidaan asettaa käynnistämään ohjelmisto tiettyjen ohjeiden suorittamiseksi.



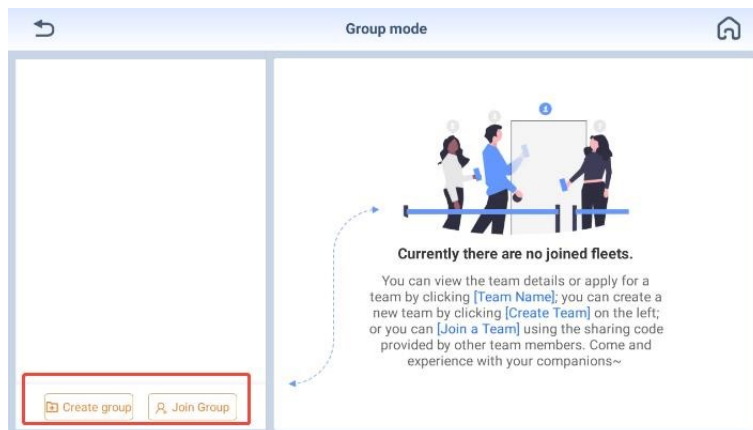
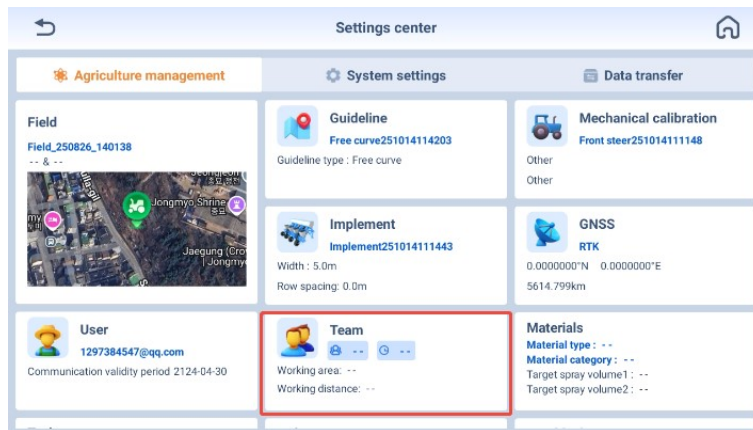
2.19 Kalusto

Tiimityö helpottaa samanaikaista käyttöä ja tehtävien jakamista käyttäjien välillä, joilla on useita yksiköitä CHCNAV-laitetta.

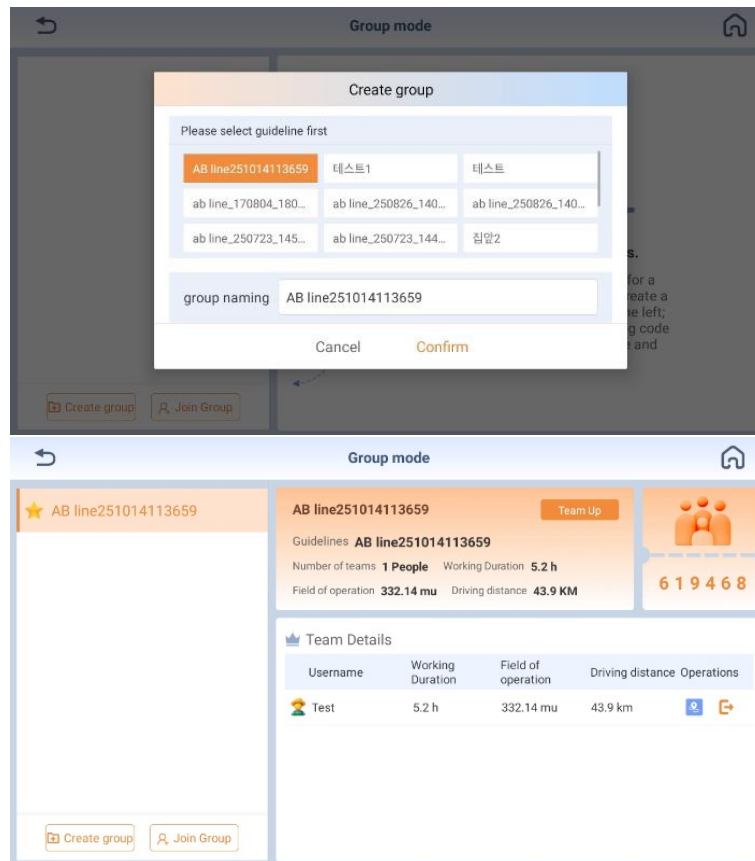
1. Kirjaudu sisään [Cloud-palveluun].



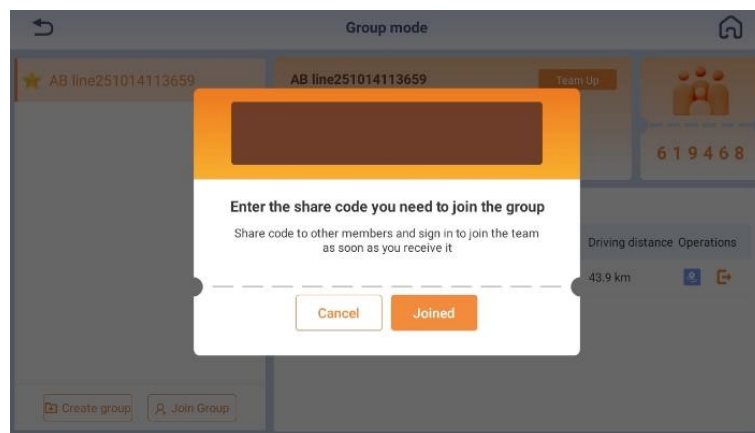
2. Siirry kohtaan [Asetuskeskus - Maatalouden hallinta - Tiimi] ja luo tai liity sitten ryhmään.



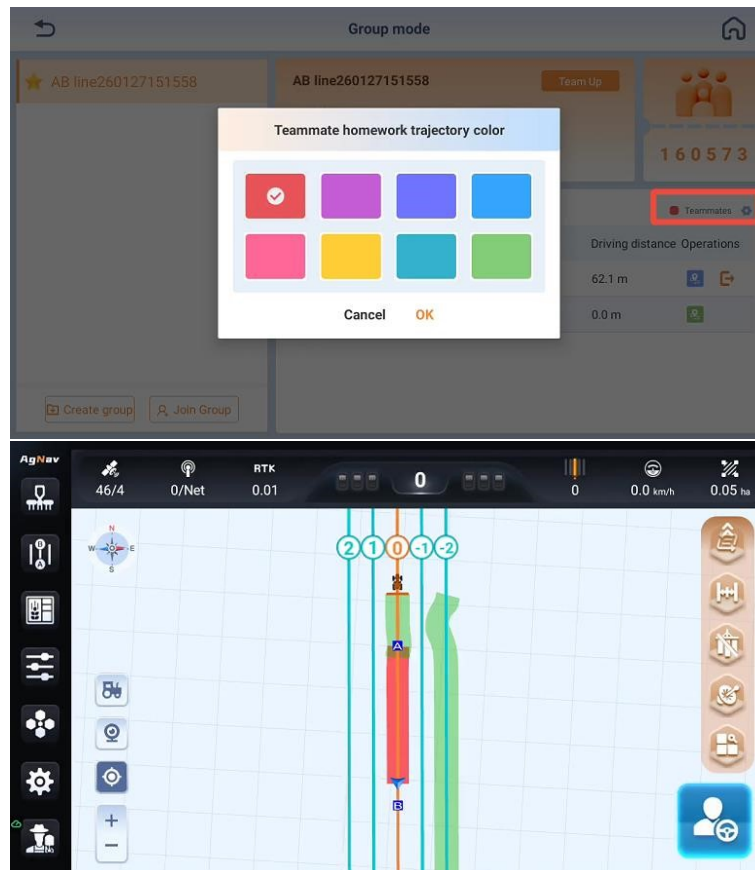
4. Luo ryhmä valitsemalla ohjeet, joita on työstettävä yhdessä.



5. Kirjoita jakokoodi liittyäksesi muihin ryhmiin.



6. Versiot vuoden 20260109 jälkeen tukevat reaaliaikaisen peittojäljen tallennuksen jakamista saman kaluston laitteiden välillä.

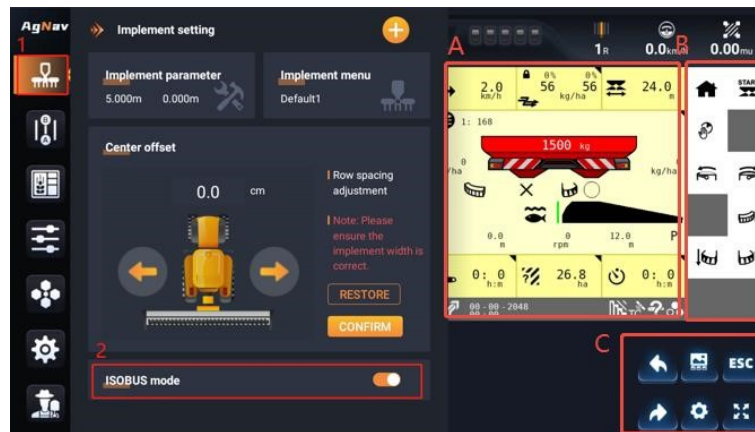


2.20 ISOBUS

2.20.1 VT

Virtuaaliterminaali: Se voidaan ymmärtää selaimena, joka pystyy avaamaan ja näyttämään verkkosivuja työkoneissa, ja virtuaalipainikkeet sijaitsevat oikealla puolella. tämä käyttöliittymä voi ohjata kaikkia työkoneen toimintoja, mutta sitä käytetään manuaalisesti.

Liitä ISOBUS-kaapeli käyttöön ja ota ISOBUS-kytkin käyttöön päänäytön käyttöliittymässä. Odota, että edistymispalkki on ladattu loppuun, ja ISOBUS-VT-näkymä tulee näkyviin.



Datamaskialue (A): pääasiassa näyttötyökalujen kuvakkeet, reaaliaikaiset toimintatiedot (kuten toiminta-alue, virtaus, nopeus), konfigurointivuorovaikutus, hälytysponnahdusikkunat jne.

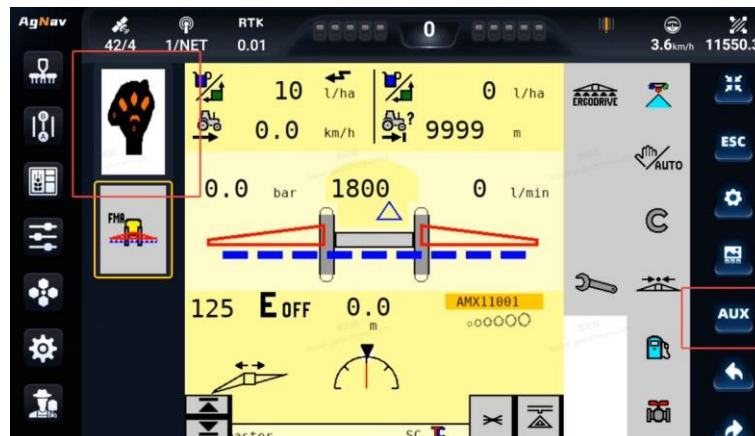
-painikemaskin alue (B): Painikkeita käytetään pääasiassa datamaskialueiden vaihtamiseen tai joidenkin toiminnallisten toimintojen suorittamiseen.

VT-ohjausaluetta (C) käytetään pääasiassa VT:n perustoimintojen suorittamiseen.

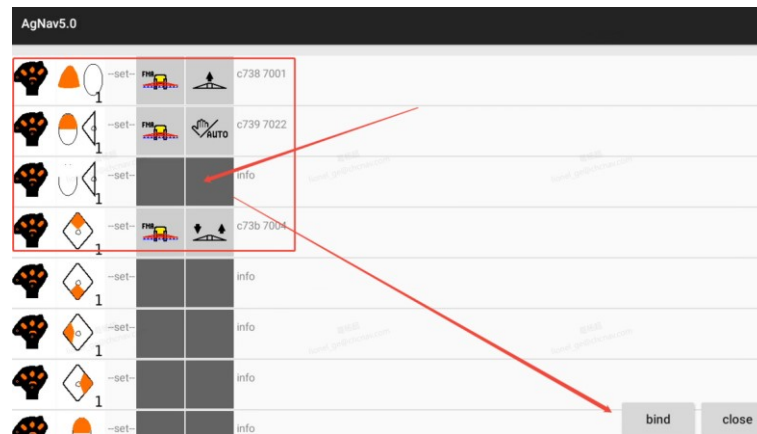
2.20.2 AUX-N

Handle Control: Se voidaan sitoa ISOBUS-VT-käyttöliittymän oikealla puolella oleviin virtuaalipainikkeisiin, mikä mahdollistaa nopean käytön kahvan kautta.

1. Napsauta koko näytön näkymässä AUX-painiketta siirtyäksesi kokoonpanoliittymään.



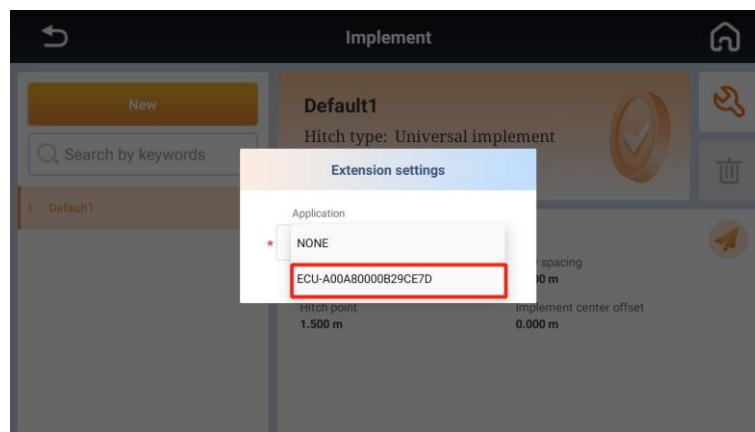
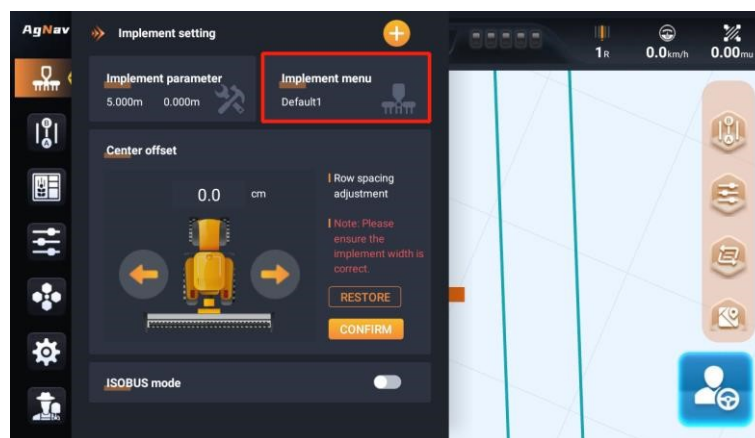
2. Määritä avaintoiminnot napsauttamalla avaintoiminnon määrittysaluetta oikealla puolella ja viimeistele sidonta napsauttamalla sitomista napsauttamalla sidonta.

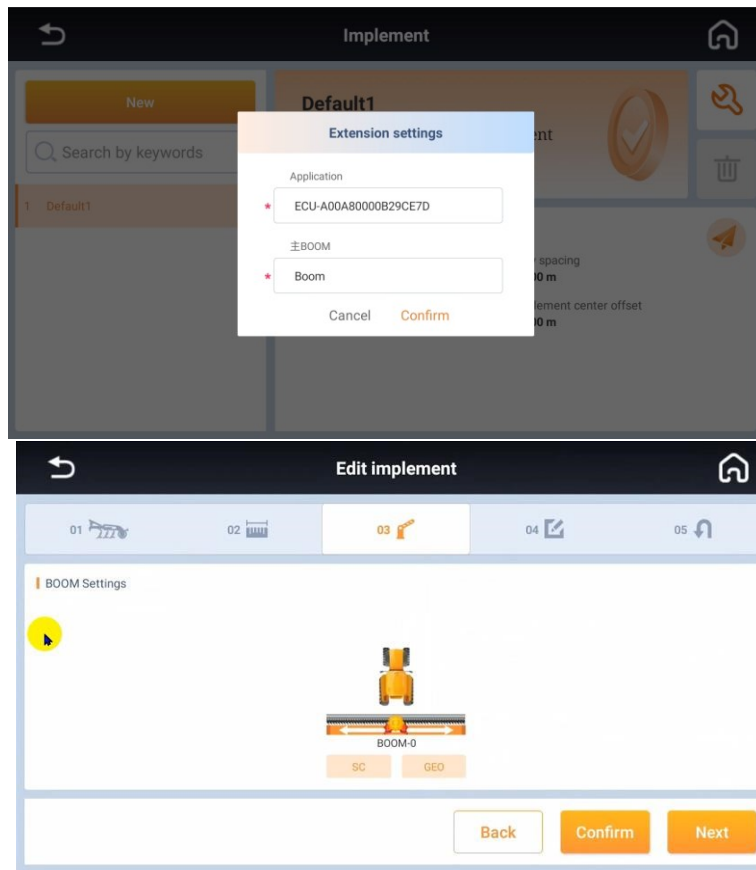


2.20.3 TC-SC

Se on osakytkinohjesarja, jota käytetään ensisijaisesti sammuttamaan kytkimet automaattisesti, kun ajoneuvo ja työkalut kulkevat jo työstettyjen alueiden tai rajojen ulkopuolella, materiaali-jätteen vähentämiseksi. käytetään myös kytkemään kytkimet automaattisesti päälle alueilla, jotka eivät ole työskennelleet.

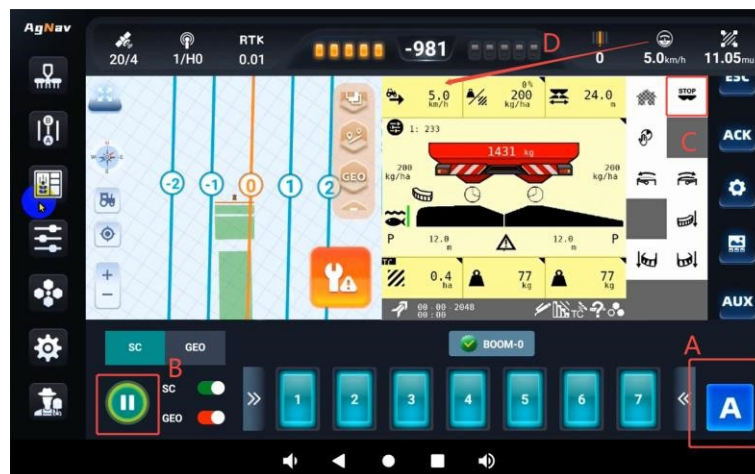
1. Siirry kohtaan [Toteutusasetus - Työkone valikko] lisätäksesi uuden toteutuksen ja valitse ISOBUS ECU yhteyden muodostamisen jälkeen.





Ohjelmisto voisi lukea työkonetyyppi- ja kokotiedot, kun tuki TC otetaan käyttöön. tarkista, onko toteutuksesta luetut tiedot oikein. Klikkaa sitten [Seuraava].

2. Yllä olevan prosessin suorittamisen jälkeen toteutus lisätään onnistuneesti, ja TC:hen liittyvät ohjauspainikkeet näkyvät pääkäyttöliittymän alareunassa.



Tarkista, onko SC-kytkinpainike vihreä.

Kytke toimintotila kohtaan A esitetyn mukaisesti [Auto]-tilaan.

Kuten osassa B on esitetty, avaa tehtävän tallennus.

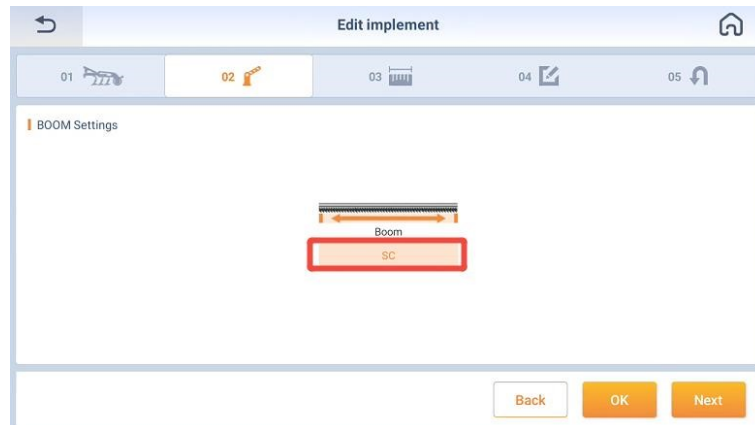
C-osassa ota käyttöön pääventtiili, se näyttää suurimman osan ajasta sanan, kuten [Käynnistä].

Tarkista osassa D, onko nopeus todellinen nopeus.

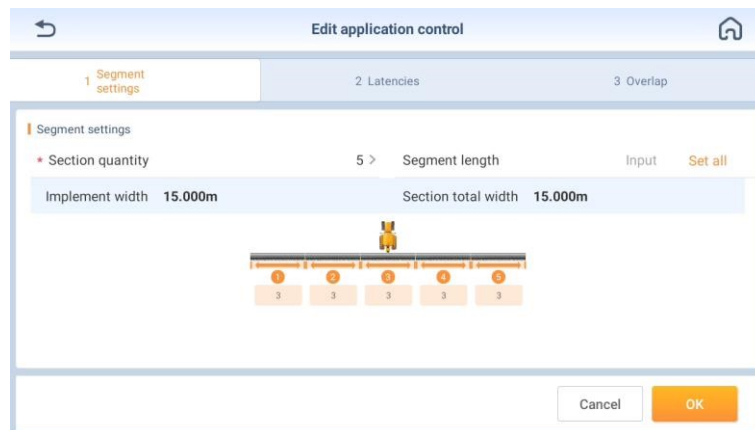
Jos kentällä on raja, varmista, että traktori on rajan sisällä. Kun edelliset vaiheet ja tarkistukset on suoritettu, SC alkaa toimia.

3. Lisäasetukset.

Valitse [SC] siirtyäksesi määrittämissivulle.



Osioiden määrä ja leveys ovat vain luku -lukua työkoneesta, eivätkä ne vaadi manuaalista konfigurointia.



On/Off Latency tarkoittaa kytkinsignaalin lähettämistä X sekunnin käyttöönottoon etukäteen, jotta se vastaa tehon fyysisen vasteen viivettä. Jotkut toteuttavat tukea fyysisen vasteen viivästymisen lukemiseksi.

Kattavuuskytkentä päällekkäisyys:

- Päällekkäisyysasetusta käytetään peitto- tai raja- ja peittoasteen päällekkäisyyden säätämiseen. määritä päällekkäisyys erityisten työolosuhteiden perusteella. jos päällekkäisyysväli on suuri risteyksessä, yritä lisätä se 99:ään.

Rajan kattavuus alkaa toiminta/rajan kattavuuden päättymistoiminto:

- Kytke päälle/pois päältä -osat X_m ennen rajan syöttämistä/poistumista.
- Kytke päälle/pois päältä -osat X_m rajan sisään- tai poistumisen jälkeen.
- Kun X on positiivinen, osiot otetaan käyttöön aikaisemmin ennen rajan (+a) astumista ja poistetaan käytöstä myöhemmin rajan (+b) poistumisen jälkeen.
- Kun X on negatiivinen, osiot viivästyvät, kun ne ovat siirtyneet rajalle (a) ja poistuvat käytöstä aikaisin ennen rajan (-b) lähtöä.

Overlap-kattavuus käynnistystoiminto / päällekkäisyyksien peiton päättyminen:

- Kytke päälle/pois käytöstä -osat X_m ennen päällekkäisyyden syöttämistä/jättämistä.
- Kytke päälle/pois päältä -osat X_m päälle-/päällekkäisyyden jälkeen.

- Kun X on positiivinen, osiot otetaan käyttöön aikaisemmin, kun jätetään päällekkäisyys (+c) ja poistetaan käytöstä myöhemmin, kun kirjoitetaan päällekkäisyyksiä (+d).
- Kun X on negatiivinen, osiot viivästyvät päälle pääsyn jälkeen, kun päällekkäisyys (-c) on poistettu käytöstä ja poistettu käytöstä aikaisin ennen päällekkäisyyden (d) aloittamista.

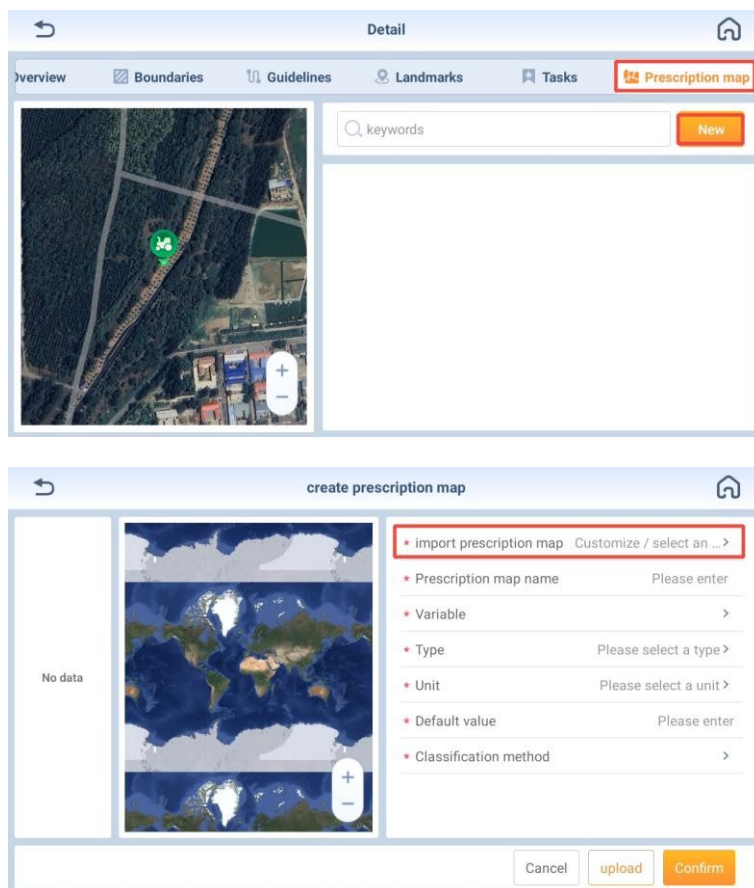
2.20.4 TC-GEO

Variable Rate Control: Se on virtauksen säätöohjesarja, jota käytetään pääasiassa eri materiaalmäärien levittämiseen eri vyöhykkeillä tarkkaa ruiskutusta varten. reseptikartta on tuotava ennen käyttöä.

Reseptikarttatila (tuo reseptikarttoja, käytä reseptiä kartta Rx -tilassa):

1. Tuo reseptikartta ja täytä kokoonpano.

Ohjelmisto tukee reseptikarttoja SHP- ja XML-muodoissa.



The image shows two screenshots of the CHCN AV software interface. The top screenshot is the 'Detail' view of a 'Prescription map'. It features a map on the left with a green location marker and a search bar on the right with the text 'keywords' and a 'New' button. The bottom screenshot is the 'create prescription map' form. It has a map on the left with the text 'No data' and a form on the right with the following fields: 'import prescription map' (with a 'Customize / select an ...' link), 'Prescription map name' (with 'Please enter'), 'Variable' (with a dropdown arrow), 'Type' (with 'Please select a type'), 'Unit' (with 'Please select a unit'), 'Default value' (with 'Please enter'), and 'Classification method' (with a dropdown arrow). At the bottom of the form are 'Cancel', 'upload', and 'Confirm' buttons.

create prescription map

mg/m³

≤10000	0	2.31	ha
≤17500	0	1.34	ha
≤25000	0	0.98	ha
≤32500	0	0.0	ha
≤40000	0	1.03	ha

5.67 ha

import prescription map /storage/emulated/0/... >

Prescription map name TASKDATA

Variable NNK05 >

Type Solid >

Unit mg/m³ >

Default value 0

Classification method Mean >

A 1 B 0 C 1 R 1

E 143 6848239 R E 143 6873143

Cancel upload Confirm

A: Tarkkuusarvo B: Siirretty C: Scale-suhde R: Muuttuvan suhteen luokitusmenetelmä:

- Keskimääräinen luokittelu: Jaa reseptikartan arvot 5 luokkaan.
- Klusteriluokitus: Laskelmat ja luokitukset suoritetaan ruiskutustilavuuden arvojen ja reseptikartassa esitetyn kokonaispinta-alan osuuden perusteella. Ryhmittelyalueet, joilla on samankaltaiset arvot alueen sisällä samaan luokkaan.)

Prescription-karttojen on käytettävä numeerisia arvoja, ei merkkijonotyyppejä. Koordinaattijärjestelmän on oltava WGS84, ja leveys- ja pituusasteen on oltava absoluuttiset koordinaatit, ei suhteellinen. SHP-muotoiset reseptikartat eivät sisällä tyyppi- tai yksikkötietoja, joten ne on valittava manuaalisesti.

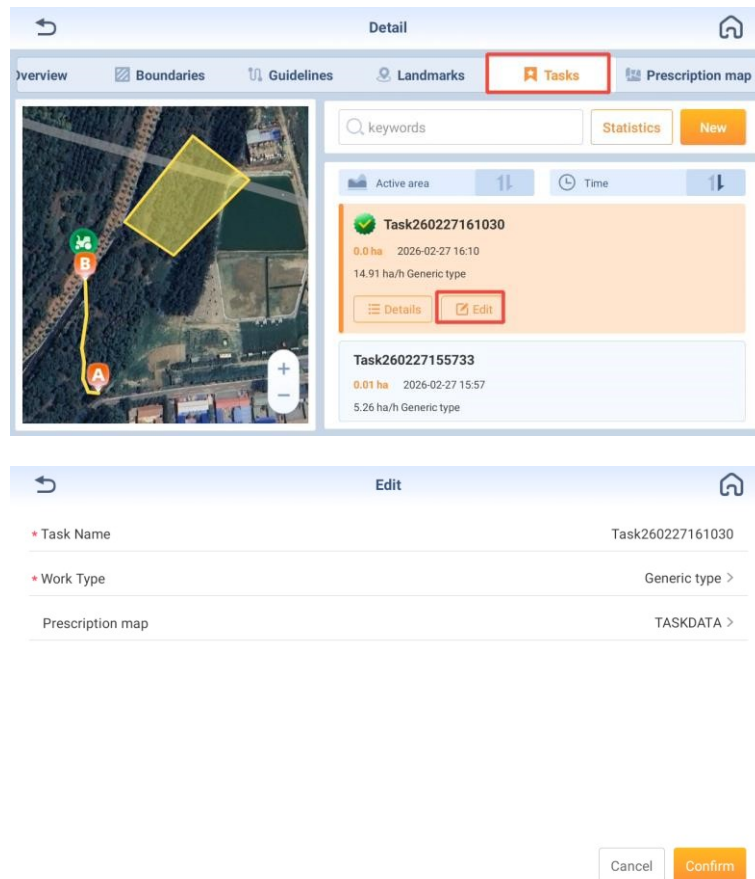
XML-muotoiset reseptikartat sisältävät sekä tyyppi- että yksikkötietoja, jotka luetaan automaattisesti.

Kun käytät demotilaa, sen avulla käyttäjät voivat paikantaa kartan käyttämällä reseptikartan leveys- ja pituusastetta tällä sivulla.

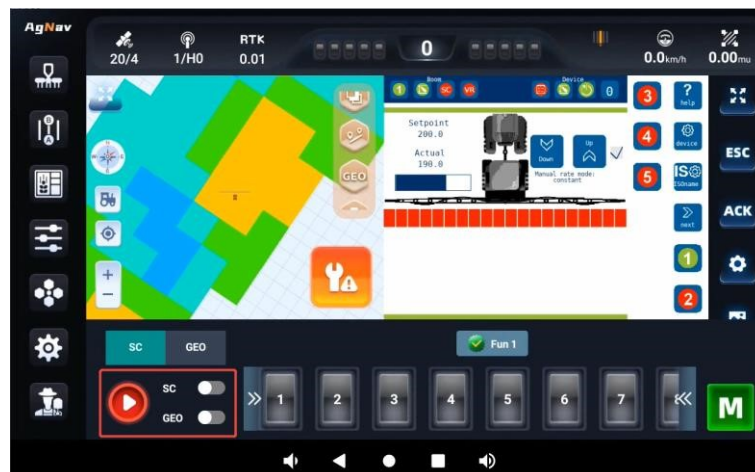
Varmista, että kartan tyyppi ja yksikkö vastaavat tyyppiä ja yksikköä, jotka toteuttavat tuen.

2. Määritä reseptikartta tehtäviin.

Kun olet tuonut reseptikartan, siirry Tehtävä-käyttöliittymään ja valitse tai luo tehtävä reseptikartan sitomiseksi. Kartta näytetään sen jälkeen, kun se on sidottu tehtävään. Kun reseptikartta on sidottu tehtävään, TC käynnistyy uudelleen.

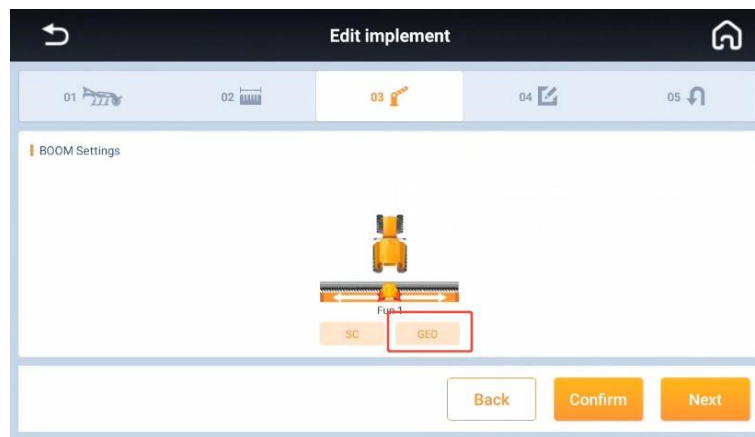
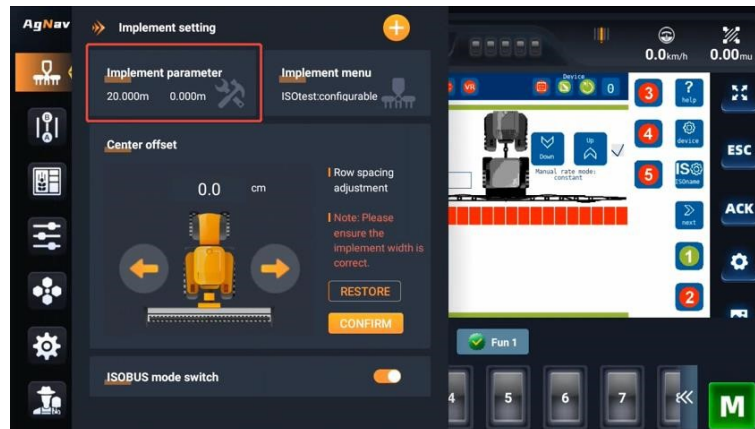


Kuten kuvasta näkyy, Tehtävä-kytkin muuttuu punaiseksi ja SC- ja GEO-kytkimet sammutetaan. Odota Tietoja 10 sekuntia, kunnes TC palaa verkkoon. Kun SC- ja GEO-kytkimet on kytketty uudelleen päälle ja ne näkyvät vihreinä, tehtävien sitomisprosessi on valmis.

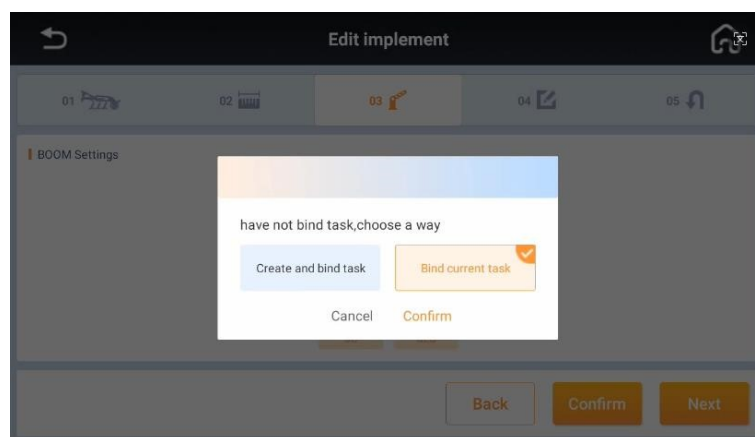


3. Sitova tehtävä ja materiaali.

Tehtävän sitominen tekee reseptikartan vain näkyväksi; sen aktivoimiseksi on välttämätöntä sitoa reseptikartta GEO-käyttöliittymässä.



Sido nykyinen tehtävä.



Luoda tai sitoa materiaalia.

Materiaalia voitaisiin luoda myös [Agricultural Management]<0xE2><0x86><0x92>[Materiaali].

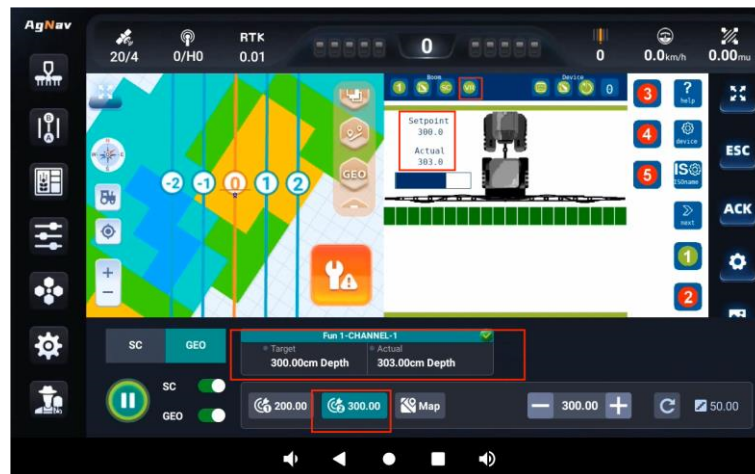
- A & B: Esiasetettu kiinteä ruiskutustilavuus
- C: Muutoksen määrä kussakin vaiheessa
- D: Aseta säädettävä vähimmäisarvo
- E: Aseta säädettävä maksimiarvo

Parameter	Value
* Material type	Solid
* Unit	kg/ha
* Target spray volume 1	200
* Target spray volume 2	300
* Progressive steps	50
* Minimum spray	0
* Maximum spray	60

Valitse reseptikartta, joka on jo linkitetty tehtävään.

4. Ota GEO-toiminto käyttöön.

Esiasetetus kiinteässä ruiskutustilassa se suihkuttaa vain kiinteällä äänenvoimakkuudella, ja sitä voidaan säätää reaaliajassa manuaalisesti.

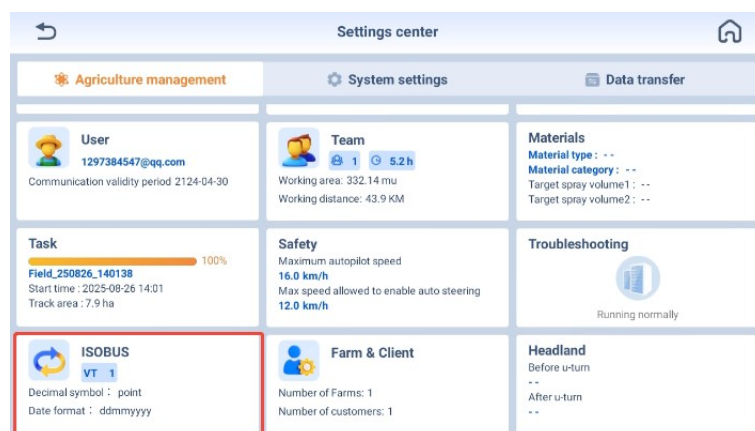


Reseptikarttatilassa se ruiskutetaan vain reseptikartan perusteella.



2.20.5 ISOBUS-asetukset

ISOBUS-asetuspainike on siirretty kesäkuun 2025 ohjelmistoversiosta alkaen ja siitä eteenpäin Software [Settings center - ISOBUS] -ohjelmistoon.



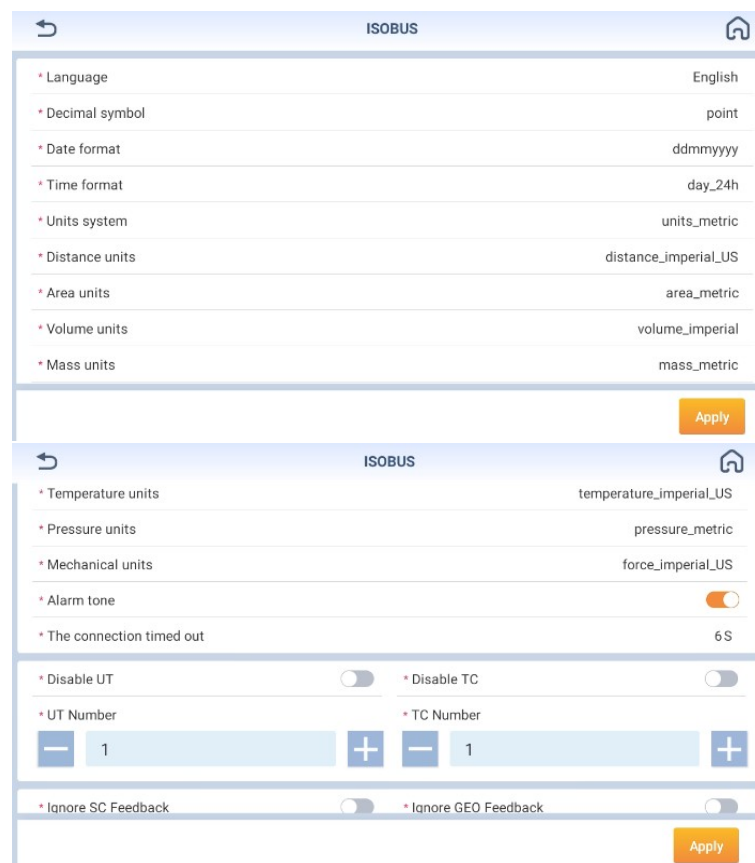
Suurinta osaa käyttöliittymän asetuksista ei tarvitse muuttaa, mutta muutamia niistä käytetään usein.

Kielen asetus voisi asettaa VT-käyttöliittymän kielen.

Jos CHCNAV-tabletti ja alkuperäinen ajoneuvon tabletti kilpailevat VT- tai TC-signaaleista, mukauta prioriteettijärjestystä muokkaamalla [UT-numero]- tai [TC-numero]-asetusta. Yleensä 0 tai 1 on tärkein prioriteetti. Tämän kokoonpanon avulla VT tai TC voidaan näyttää eri tablet-laitteilla.

Signaaleja lähetettäessä osa traktoreista ei pysty antamaan palautetta, mutta tilan päivitys tarvitsee palautetta. tässä tilanteessa ota [Ohita SC/GEO Feedback] päälle, kun ohjelmisto lähettää signaalin, tila päivittyy välittömästi.

Joskus VT ei voi näyttää todellista nopeutta, on tarpeen vaihtaa nopeuslähdettä. (Tuettu nopeustyyppi: NMEA2000/J1939/GPS RADAR GPS GROUND)



The screenshot shows two panels of the CHCNAV settings menu, both titled 'ISOBUS'. The top panel contains settings for Language (English), Decimal symbol (point), Date format (ddmmYYYY), Time format (day_24h), Units system (units_metric), Distance units (distance_imperial_US), Area units (area_metric), Volume units (volume_imperial), and Mass units (mass_metric). The bottom panel contains settings for Temperature units (temperature_imperial_US), Pressure units (pressure_metric), Mechanical units (force_imperial_US), Alarm tone (toggle on), The connection timed out (6 S), Disable UT (toggle off), Disable TC (toggle off), UT Number (1), TC Number (1), Ignore SC Feedback (toggle off), and Ignore GEO Feedback (toggle off). Both panels have an 'Apply' button at the bottom right.

2.21 Materiaalit

Siirry osoitteeseen [Settings center - Agricultural management - Materials]. Hallitse ruiskutuslaitteita ja materiaaleja tässä käyttöliittymässä.

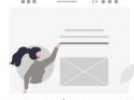
Materials

←

Search keywords

Create

Choose material to obtain the details



No content, please create first

Create materials

←

Materials Name

Please enter

Materials classification

Solid >

Material type

Other >

Unit

kg/ha >

Target spray volume 1

Please enter

Target spray volume 2

Please enter

Progressive steps

Please enter

Minimum spray

Please enter

Cancel

Confirm

2.22 Turvallisuus

Turvallisuuden varmistamiseksi voit tällä hetkellä tukea käyttäjiä asettamaan suurimman automaattisen ohjausnopeuden, automaattisen ohjauksen salliman enimmäisnopeuden ja automaattisen U-käännöksen mahdollistavan suurimman nopeuden. on myös mahdollista asettaa taso, joka irrottaa automaattisen ohjauksen manuaalisesti. Siirry osoitteeseen [Settings center - Agricultural management - Safety].

Safety

←

Maximum autopilot speed

16 km/h

Maximum speed allowed to enable autopilot

12 km/h

Manual override

Medium >

Fatigue driving tips

☐

Fatigue driving prompt time

30 min

Autopilot switch of the motor button

☒

This feature is only allowed in field

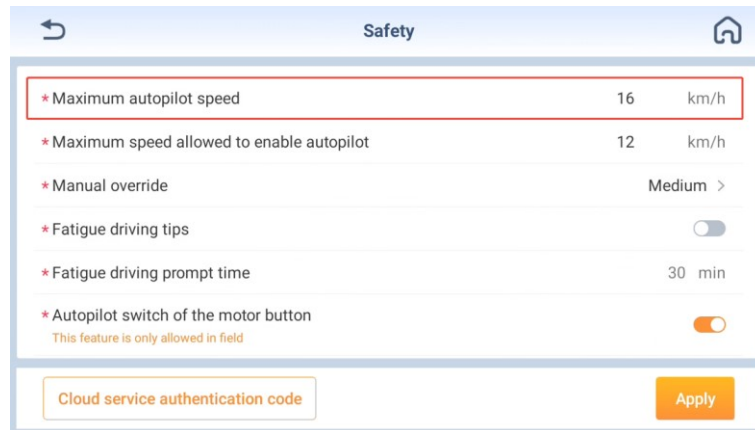
Max speed allowed to enable auto U-Turn

8 km/h

Apply

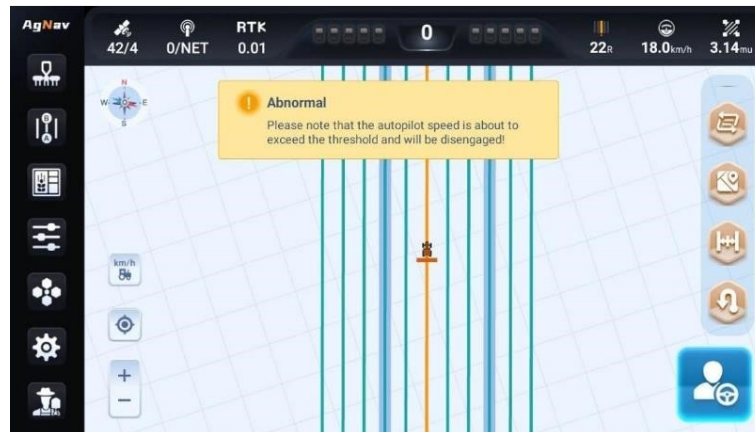
2.22.1 Automaattiohjauksen enimmäisnopeus

Aseta suurin automaattinen ohjausnopeus, kun ajoneuvo on automaattisessa ohjaustilassa, sen nopeus ei voi ylittää asetettuja kynnysarvoja.



Jos nykyinen nopeus on 2 km/h kynnysarvon alapuolella, siinä on viestikehoitteita ja äänihälytyksiä, jotka muistuttavat käyttäjiä siitä, että nykyinen nopeus on lähellä enimmäisrajoitusta ja automaattinen ohjaus kytkeytyy pois päältä.

Oletusarvoinen automaattinen ohjausnopeus on 16 km/h ja kokoonpanoalue on 1 km/h ja äärettömästi.

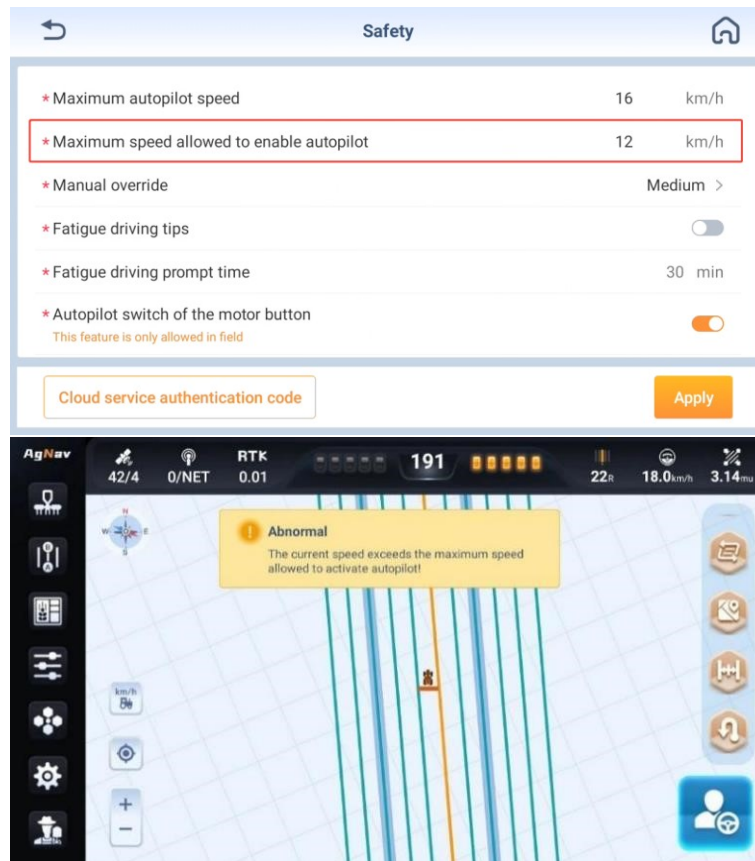


Jos nykyinen nopeus ylittää operaattoreiden joukon, automaattinen ohjaus kytkeytyy pois päältä.

2.22.2 Automaattiohjauksen suurin kytkentänopeus

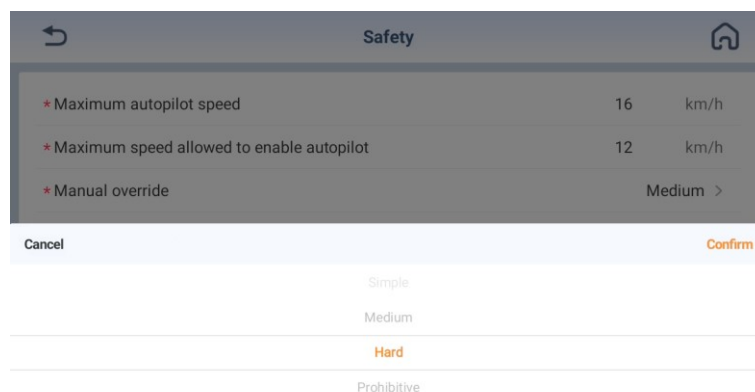
Aseta suurin sallittu nopeus automaattisen ohjauksen käyttämiseen, jos nykyinen nopeus ylittää kynnysarvon, se ei voi siirtyä automaattiseen ohjaustilaan.

Automaattisen ohjauksen mahdollistama suurin sallittu oletusnopeus on 12 km/h ja kokoonpanoalue 1 km/h ja äärettömästi. sen pitäisi myös olla pienempi kuin suurin automaattinen ohjausnopeus, kuten edellä.



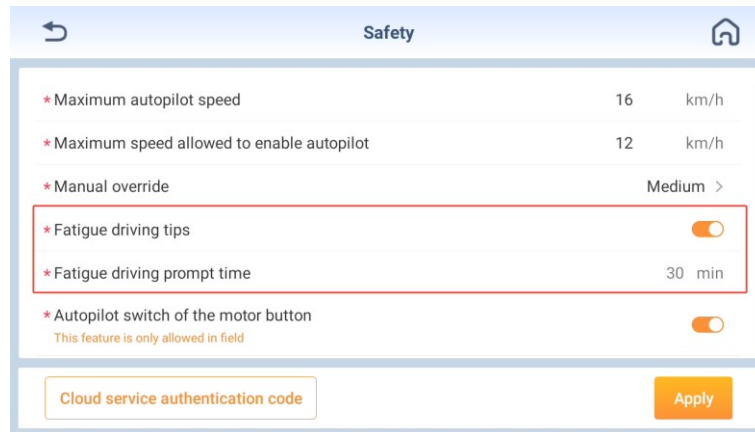
2.22.3 Ohjauksen käsikäyttöinen ohitus

Manuaalisen ohitustoiminnon avulla käyttäjät voivat kääntää ohjauspyörää automaattisen ohjaustilan kytkemiseksi pois päältä hätätilanteessa. on sallittua asettaa eri tasot, jotka irrottavat manuaalisesti automaattisen ohjauksen, joka sisältää yksinkertaisen, keskikovan, kovan, kieltävän neljän tilan.



2.22.4 Väsymysvaroitus

Turvallisuuden varmistamiseksi voit tällä hetkellä tukea käyttäjiä asettamaan väsymisajohälytyksen ja laukaisuajan.



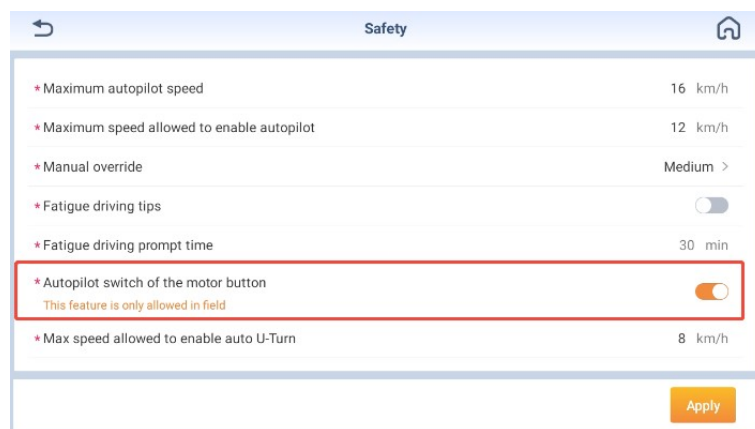
The screenshot shows the 'Safety' settings screen. The settings listed are:

- * Maximum autopilot speed: 16 km/h
- * Maximum speed allowed to enable autopilot: 12 km/h
- * Manual override: Medium >
- * Fatigue driving tips: ☒ (highlighted with a red box)
- * Fatigue driving prompt time: 30 min (highlighted with a red box)
- * Autopilot switch of the motor button: ☒ (highlighted with a red box)

Below the settings, there is a text input field for 'Cloud service authentication code' and an 'Apply' button.

2.22.5 Automaattiohjauksen kytkentä moottoripainikkeella

Salli automaattinen ohjaustilan ohjaus moottorin painikkeen kautta. oletusasetus on [On] ja jotkut käyttäjät voivat poistaa sen käytöstä turvallisuussyistä.



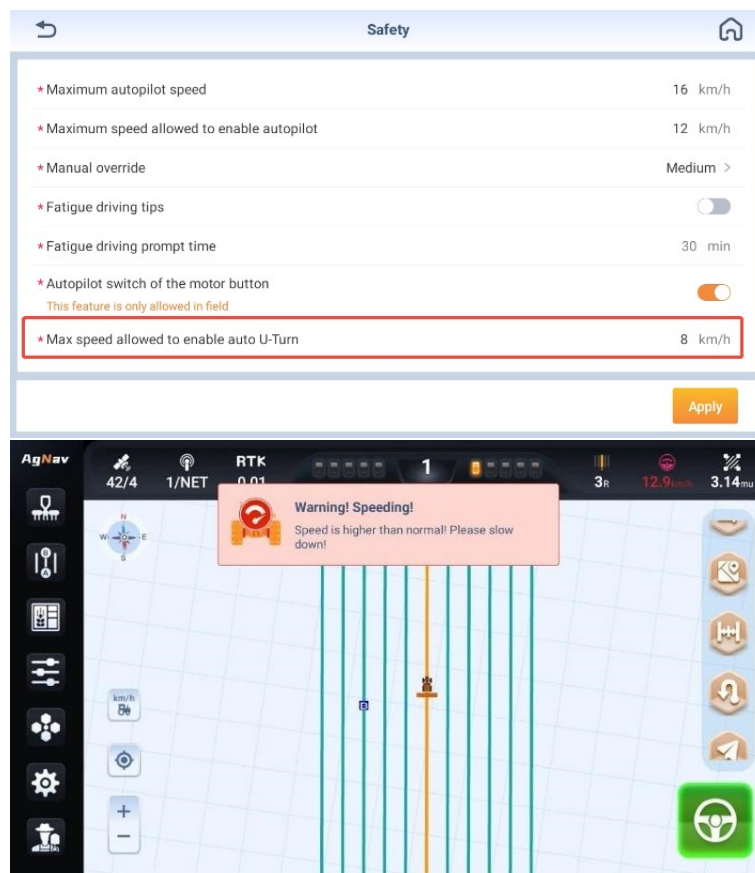
The screenshot shows the 'Safety' settings screen. The settings listed are:

- * Maximum autopilot speed: 16 km/h
- * Maximum speed allowed to enable autopilot: 12 km/h
- * Manual override: Medium >
- * Fatigue driving tips: ☐
- * Fatigue driving prompt time: 30 min
- * Autopilot switch of the motor button: ☒ (highlighted with a red box)

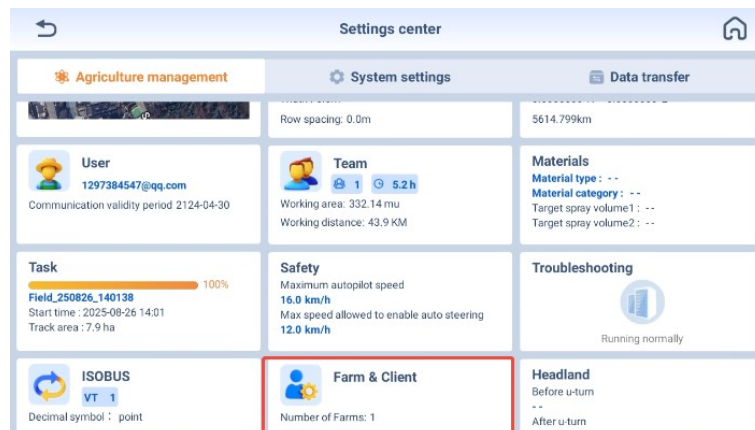
Below the settings, there is a text input field for 'Cloud service authentication code' and an 'Apply' button.

2.22.6 Automaattisen U-käännöksen suurin sallittu nopeus

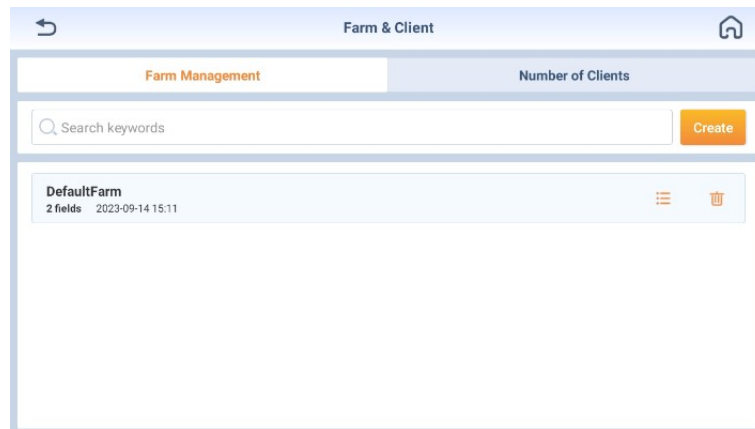
Kun ajoneuvon nopeus on kynnysarvoa suurempi, Auto U-Turn ei käynnisty.



2.23 Tilan ja asiakkaiden hallinta



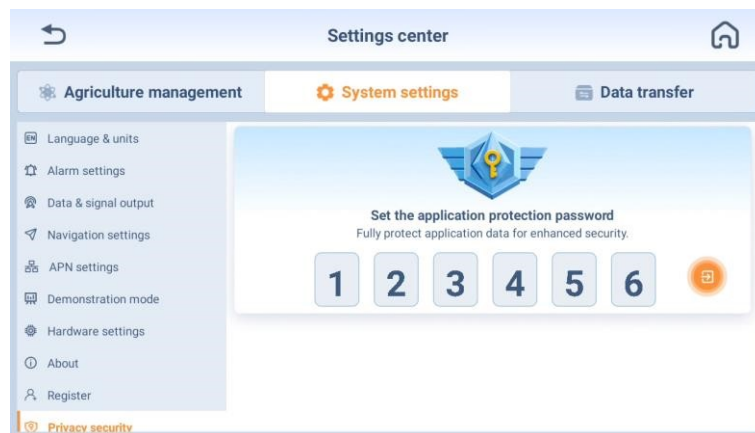
Se tukee käyttäjätietojen hallintaa nykyisellä tilalla ja nykyisen käyttäjän maatilatietoja.



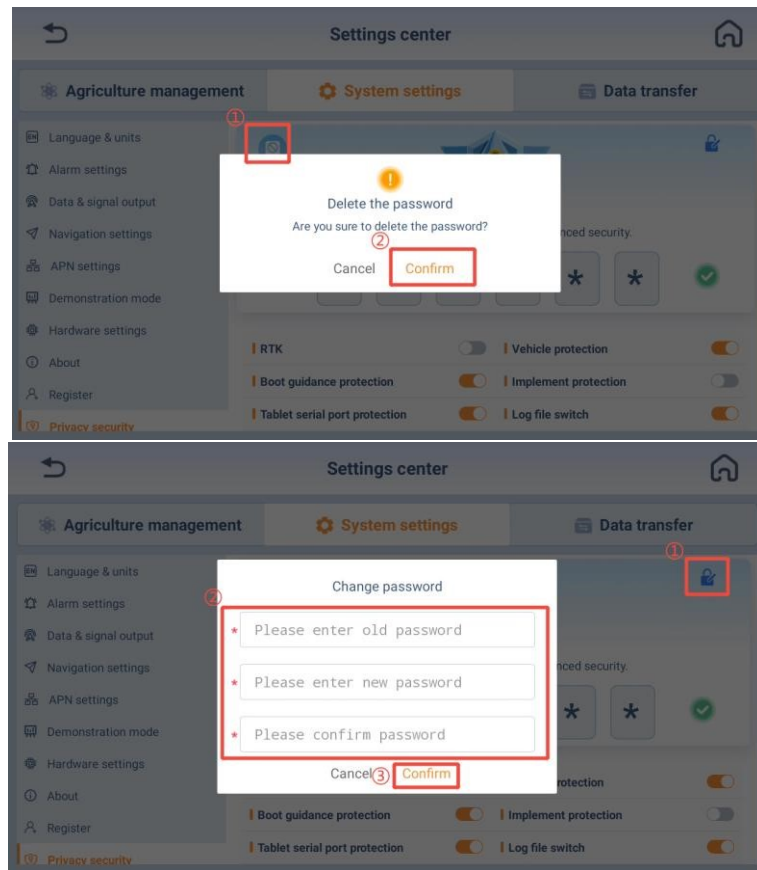
2.24 Yksityisyyden suojaus

AgNav 5.0 lisää uuden ominaisuuden, joka suojaa eri asetuksia salasanalla.

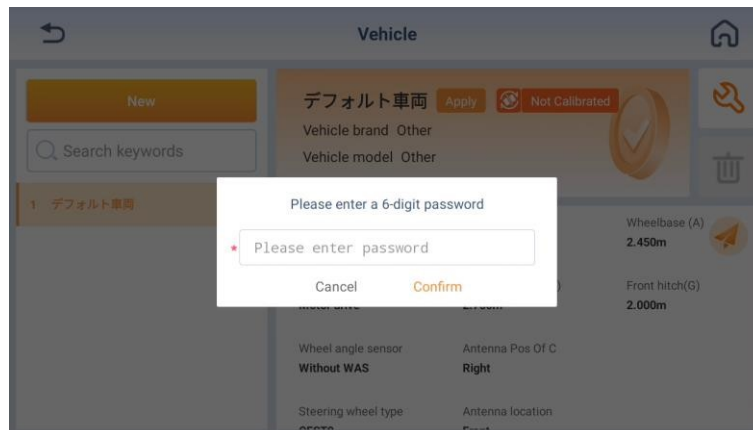
1. Siirry kohtaan [Asetuskeskus - Järjestelmäasetukset - Tietosuoja]. se on käytettävissä useiden kohteiden suojaamiseen määritetyllä salasanalla. Esimerkiksi aseta 123456.



2. Se voi myös poistaa salasanan tai vaihtaa salasanan.



3. Kun käyttäjä asettaa salasanan valituille asetuksille, on tarpeen antaa salasana, kun teet joitain toimintoja.



2.25 Vianmääritys

Siirry kohtaan [Asetuskeskus - Maatalouden hallinta - Vianmääritys].

Kun kohtaat toimintahäiriön, tarkista kunkin moduulin tiedot tässä käyttöliittymässä ja toimita se CHCNAV-insinööreille.

↶

Troubleshooting

↷

System

GNSS

Auto steering

Implements

ISOBUS

Log debug

Error code

Component name	Component version	Component status
Controller	1.3.8.13	●
IMU	---	●
Motor Drive	1.10-6.0	●
GNSS board	11491	●
AgNav5.0	5.2.1.20250925	●



CHC-navigointi

C-rakennus, 577 Songying Road, Qingpu, piiri,
201702 Shanghai, Kiina

Puh: +86 21 542 60 273 | Faksi: +86 21 649 50 963

Sähköposti: support_ag@chcnav.com

Verkkosivusto: www.chcnav.com<http://www.chcnav.com/>