

eSteer10 Benutzerhandbuch



EFIX PRÄZISION LANDWIRTSCHAFT

Inhalt

1	Gebrauchsanweisung für das Produkt.....	3
2	Produktpräsentation	4
2.1	Hauptkomponenten Einführung.....	4
2.2	Softwareschnittstelle	5
3	Verwendung der Produkte.....	8
3.1	Stromversorgung ein	8
3.2	Bestätigen Sie den Status des RTK Signals	8
3.3	Einstellungen des Empfängers	9
3.4	Umsetzung der Einstellungen	11
3.5	Linie Führung.....	12
3.6	Automatische Lenkung	14
3.7	Stromversorgungv aus	15
4	Allgemeine Merkmale.....	16
4.1	RZ Funktion	16
4.2	Berechnung des Zeilenabstands	17
4.3	Hilfe	19
4.4	Anpassung der Parameter.....	25
4.5	Kamera	26
4.6	Fehlermeldungen Anzeigen	错误!未定义书签。
4.7	Mindestgeschwindigkeit Einstellung	28
4.8	Szenenmodu Umschalten.....	30
4.9	Datensicherung und Wiederherstellung	32
4.9.1	Datensicherung	32
4.9.2	Manuelle Daten Wiederherstellung.....	34

1 Gebrauchsanweisung für das Produkt

Je nach Einbauart erhöht die Dachsatellitenantenne die Fahrzeughöhe um 10-15cm. Beim Ein- und Aussteigen in die Garage oder beim Fahren in Bereichen mit Höhenbeschränkungen sollte auf die Sicherheit der Dachausrüstung geachtet werden, um Schäden an Antennen und Kabeln zu vermeiden.

Wenn das Gerät für längere Zeit nicht verwendet wird, trennen Sie das Netzkabel, um zu verhindern, dass der Akku leer wird.

Der Einsatz von autonomen Fahrsystemen während nicht betriebener Zeiten und in nicht betriebenen Bereichen ist strengstens untersagt.

Der Fahrer darf die Kabine nicht verlassen, wenn sich das Gerät im automatischen Fahrmodus befindet.

Ohne Eingabe von Informationen kann das autonome Fahrsystem Hindernisse oder andere äußere Bedingungen auf dem Fahrweg nicht erkennen. Bitte achten Sie darauf, Schäden durch äußere Objekte zu vermeiden.

Achten Sie darauf, dass das Gerät in der Kabine während des Gebrauchs wasserdicht ist. Bei der Fahrzeugreinigung oder ähnlichen Aufgaben sind Schutzmaßnahmen zum Schutz der Ausrüstung zu treffen.

Die unbefugte Demontage oder Montage von Geräten ist strengstens untersagt. Jede andere Operation als der normale Betrieb sollte gemäß der Bedienungsanleitung oder durch direkte Kommunikation mit unserem technischen Personal durchgeführt werden.

Bitte befolgen Sie die Anweisungen genau und nehmen Sie keine willkürlichen Änderungen an den Software Parametern vor.

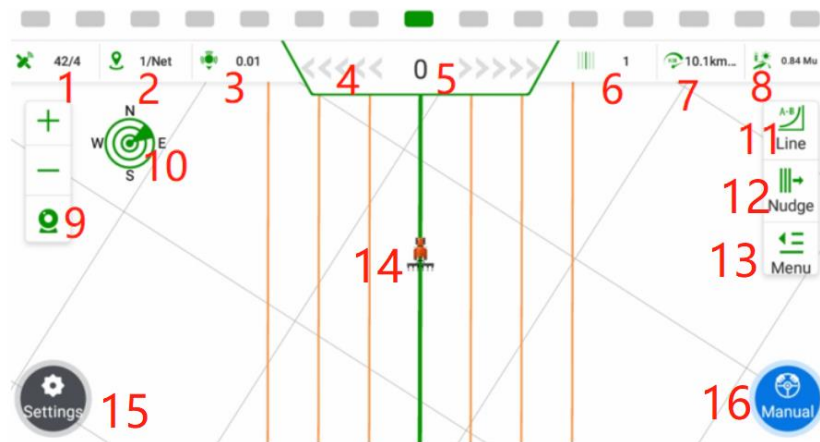
Jegliche Ausfälle oder Schäden an der Hardware des Geräts, die durch menschliches Versagen verursacht werden, sind von der Garantie ausgeschlossen.

2 Produktpräsentation

2.1 Hauptkomponenten Einführung

Gerätesname	Bild
Empfänger	 <p>The image shows a cylindrical receiver device with a grey top and an orange bottom. The EFIX logo is printed on the top surface. There are some indicator lights and a connector on the side.</p>
Anzeige	 <p>The image shows a ruggedized display screen with a black frame. The screen displays a graphical interface with a map, a central green line, and various control icons. The EFIX logo is visible at the bottom of the frame.</p>
Lenkrad	 <p>The image shows a black steering wheel with a three-spoke design. The EFIX logo is printed on the central hub.</p>
Rückansicht Kamera	 <p>The image shows a black rear view camera mounted on a bracket. It has a lens in the center and several small LEDs around it.</p>

2.2 Softwareschnittstelle



1. Satellite Information: X/Y, wobei X die Anzahl der verfolgten Satelliten und Y den Differenzzustand angibt. Wenn Y = 4 ist, bedeutet dies, dass das RTK (Echtzeitkinematik) Differential ordnungsgemäß funktioniert.
2. Signalstatus der Basisstation: X/Y, wobei X die Signalverzögerungszeit darstellt, Y kann ein Wert sein, der die aktuelle Kanalnummer angibt, oder ein "NET", der die Verwendung einer netzwerkbasierten Basisstation angibt.
3. Positioniergenauigkeit: Dies bedeutet die Genauigkeit, mit der die Position des Fahrzeugs bestimmt wird.
4. Laterale Abweichungsanzeigebalken: Jedes Gitter stellt einen Fehler von 1 cm dar (einstellbar).
5. Querabweichung: Ein negativer Wert bedeutet, dass sich das Fahrzeug auf der linken Seite der Navigationslinie befindet, während ein positiver Wert bedeutet, dass sich das Fahrzeug auf der rechten Seite
6. Aktuelle Zeilennummer: Dies zeigt die aktuelle Zeile, in der das Fahrzeug läuft, mit der ursprünglichen Zeilennummer 0.
7. Fahrzeuggeschwindigkeit in Echtzeit: Zeigt die aktuelle Geschwindigkeit des Fahrzeugs an.
8. Arbeitsbereich: Die Fläche der bearbeiteten Felder, in der Regel in Acres (einstellbar).
9. Ansicht vergrößern/verkleinern: Ermöglicht das Vergrößern oder Verkleinern der Ansicht. Kamerafunktionen Überschreiben Sie den Hintergrund mit einem Live Bild von der Kamera.
10. Kompass: Zeigt die Ausrichtung oder Ausrichtung des Fahrzeugs an.

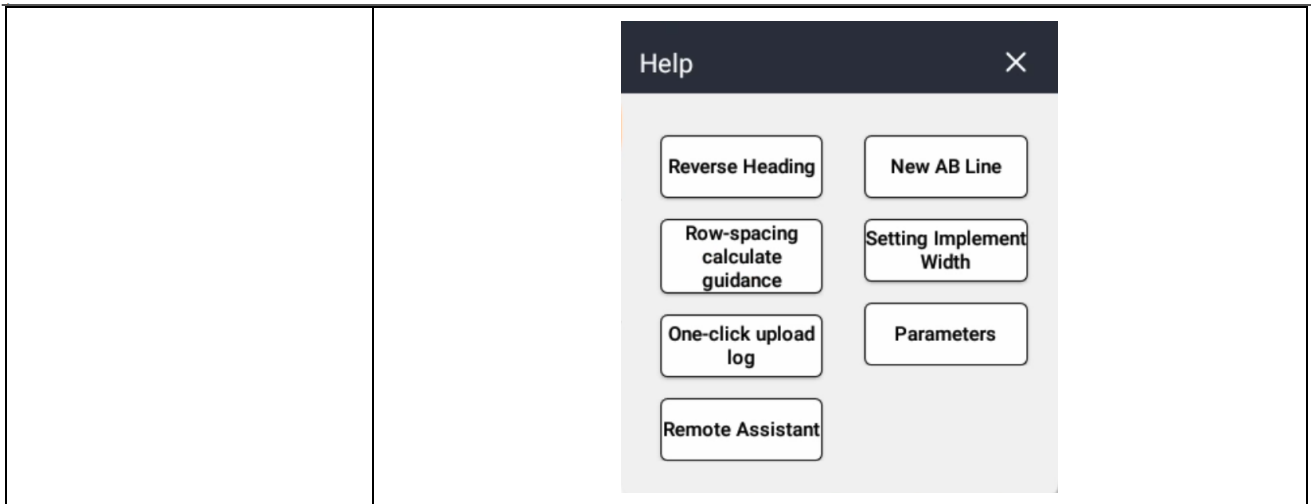
11. Schnelle Linienführung: Bietet eine schnelle und effiziente Möglichkeit, Führungslinien für Fahrzeuge zu erstellen.

12. Linie Offset: Zeigt den Versatz oder die Abweichung von der Führungslinie an.

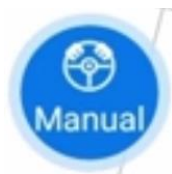
	A: Link Offset
	B: Recht Offset
	C: Zeilenversatz eingeben (Einheit:cm)
	D:RZ

13. Menü: Parameter, Tracks, Umsetzung, Mode, Hilfe.

	A: Schnelle Anpassung der Linieneintritts und Wegparameter
	B: Abdeckung der Arbeitstrajektorie
	C: Werkzeugeinstellung inkl. ISOBUS VT, Pflugbreite und Reihenabstand
	D: Wählen Sie den Helligkeitsmodus und passen Sie die Anzegehelligkeit an
E: Hilfe, einschließlich Überschrift umkehren, Ein-Key Hilfe, Linienführung, Zeilenabstandsberechnung, Breitenführung, Parameteranzeige und Ein-Key Log Upload	



1. Fahrzeug- und Navigationszeilenanzeige
2. Einstellungen Schnittstelle mit Zugriff auf alle Funktionen und Konfigurationen
3. Manuelle/automatische Statusanzeige und Umschaltung



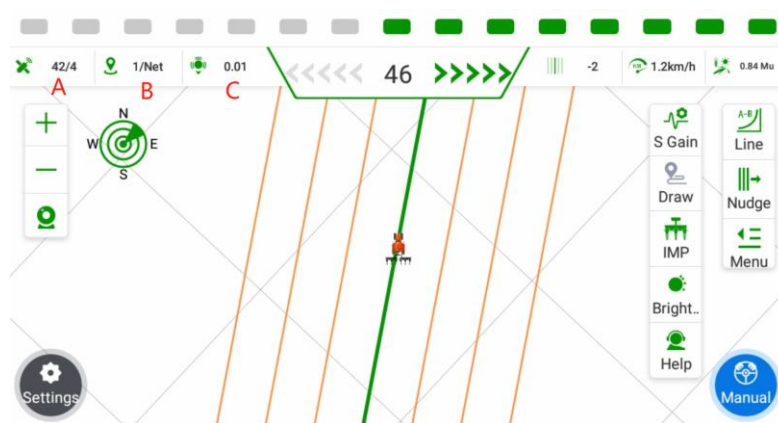
3 Verwendung der Produkte

3.1 Stromversorgung ein



Drücken Sie die rote Einschalttaste über dem Monitor und die Taste wird grün.

3.2 Bestätigen Sie den Status des RTK Signals



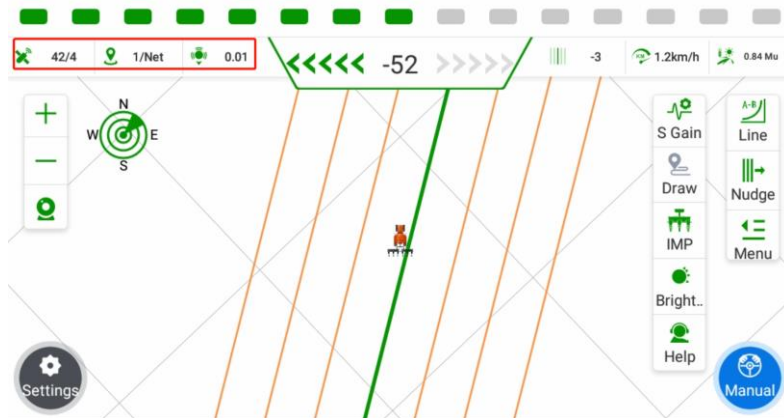
A: X/Y, wobei X die Anzahl der verfolgten Satelliten und Y den Signalzustand angibt.

B: X/Y, wobei X die aktuelle Satellitensignalverzögerung und Y den aktuellen Signalmodus darstellt (der Netzwerkbasisstationsmodus ist netto und der Funkbasisstationsmodus ist ein numerischer Wert, der den aktuell verwendeten Kanal anzeigt).


C: Aktueller Positionierungsgenauigkeitsfehler.

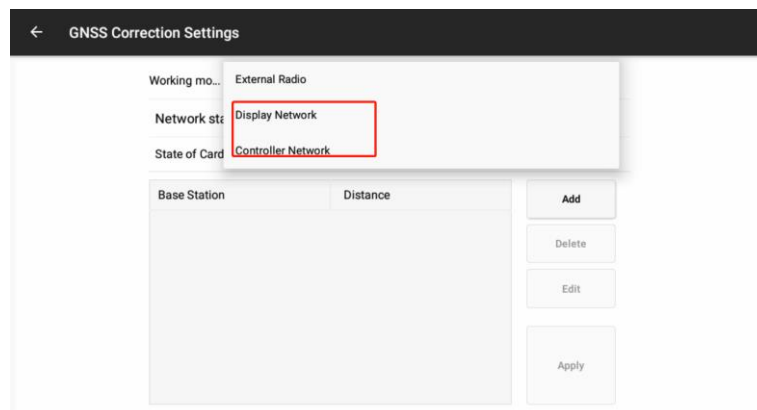
3.3 Einstellungen des Empfängers

Wenn das Signal nicht normal ist, können Sie auf das Signalfeld in der oberen linken Ecke klicken, um die Empfängereinstellungsschnittstelle aufzurufen.

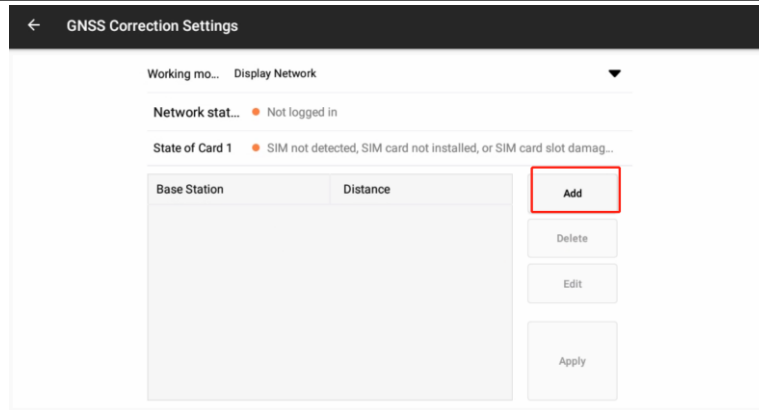


Steuerung/Anzeigen Netzwerkmodus

- ① Klicken Sie auf die Schaltfläche "Arbeitsmodus", die sich auf der Rückseite befindet, gefolgt von dem Symbol" []. Wählen Sie unter den angezeigten Optionen "**Controller/Anzeigen Network**".



- ② Klicken Sie in den Differenzeinstellungen auf "Hinzufügen", um die entsprechenden Basisstationsinformationen hinzuzufügen.

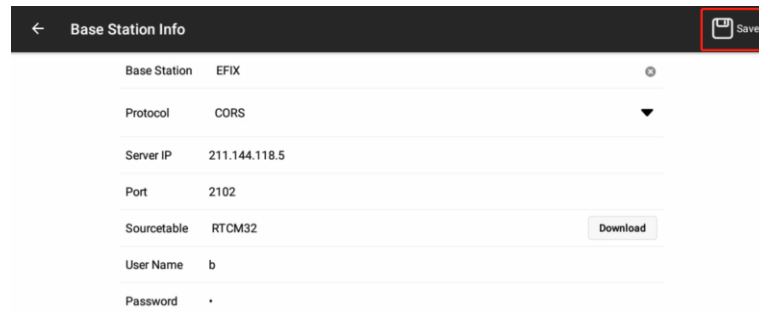


Geben Sie die entsprechenden Basisstationsinformationen ein: (Mehrere Basisstationsinformationen können jederzeit eingegeben und umgeschaltet werden)

-Legen Sie den Namen der Basisstation nach Ihren Vorlieben fest.

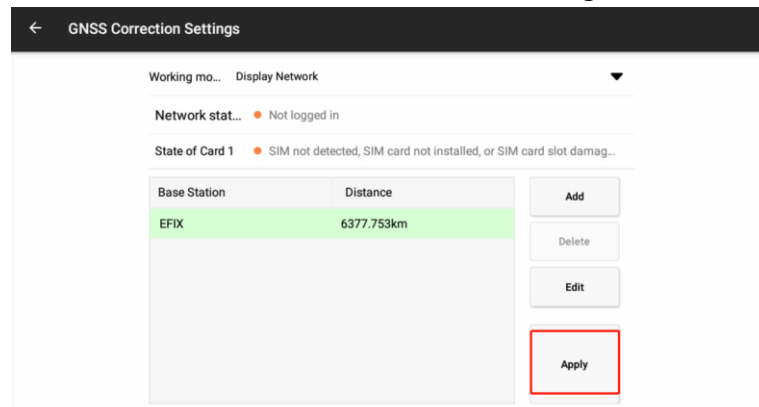
-Wählen Sie das Standardprotokoll als CORS.

-Adresse, Port, Benutzername und Passwort können je nach Region variieren. Bitte erfragen Sie diese Informationen bei einem Techniker oder Händler vor Ort.



③ Gibt die Differenzeinstellungsschnittstelle zurück, wählt die konfigurierte Basisstation aus und klickt auf "Anwenden", um die Basisstation zu verbinden.

Wenn nach der Rückkehr zur Hauptschnittstelle die drei Symbole in der ober-linken Ecke grau sind und die Zahl nicht Null ist, bedeutet dies, dass das Basisstationssignal normal verfügbar ist.



④ Nachdem die Basisstation angewendet wurde, zeigt die Schnittstelle die Erfolgsmeldung der

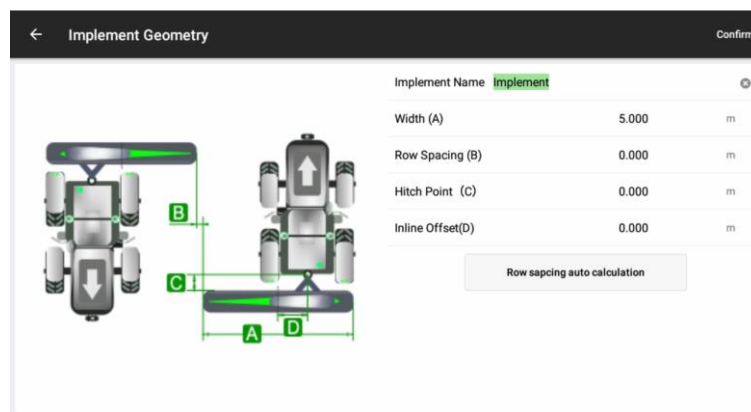
Anwendung an. Klicken Sie auf das [←]-Symbol in der ober-linken Ecke, um zur Hauptschnittstelle zurückzukehren. Wenn alle drei Signalsymbole in der ober-linken Ecke der Hauptschnittstelle grau statt Null sind, ist das Signal normal verfügbar.

3.4 Umsetzung der Einstellungen

Klicken Sie auf die Schaltfläche "Menü" auf der rechten Seite des Bildschirms und wählen Sie die Option "Implementierung", um das Menü "Implementierungseinstellungen" aufzurufen.



Klicken Sie auf die Option "Pflugbreite", um in die Geräteverwaltung einzutreten und die Arbeitsbreite des Geräts einzustellen.



Implementierung Breite(A): Geben Sie die effektive Arbeitsbreite des Geräts ein, die sich auf die tatsächliche Breite des Geräts vom äußersten linken bis zum äußersten rechten Arbeitspunkt bezieht (z. B. bei einer Sämaschine ist es die Breite zwischen dem äußersten linken und dem äußersten rechten Saatausgang).

Zeilenabstand (B): Während des Betriebs wird der Abstand zwischen den Reihen eingestellt, der den Abstand zwischen den Reihen des Geräts bestimmt.

Achsen-Implementierung Abstand (C): Dieser Parameter gibt den Abstand zwischen der Lenkachse der Zugmaschine und dem Aufhängepunkt des Geräts an. Normalerweise auf den Standardwert "0" gesetzt, es sei denn, es gibt spezielle Anforderungen für Anpassungen.

Mitten Offset (D): Geben Sie den Abstand zwischen der Mittellinie des Geräts und der Mittellinie des Fahrzeugs ein. Dieser Parameter wird verwendet, um eine Fehlausrichtung oder einen Versatz zu beheben, wenn das Werkzeug mit dem Fahrzeug verbunden ist. Die Bereitstellung genauer Messwerte und die Eingabe helfen dabei, Probleme im Zusammenhang mit der Zeilenumschaltung zu lösen, die durch Fehlausrichtung der Maschine verursacht werden. Eine ausführliche Beschreibung der Berechnung und Anpassung von Zeilenumrechnungen finden Sie in Abschnitt 4.2 der Dokumentation.

Bitte geben Sie den entsprechenden Wert für jeden Parameter entsprechend Ihren spezifischen Implementierungs- und Betriebsanforderungen ein.

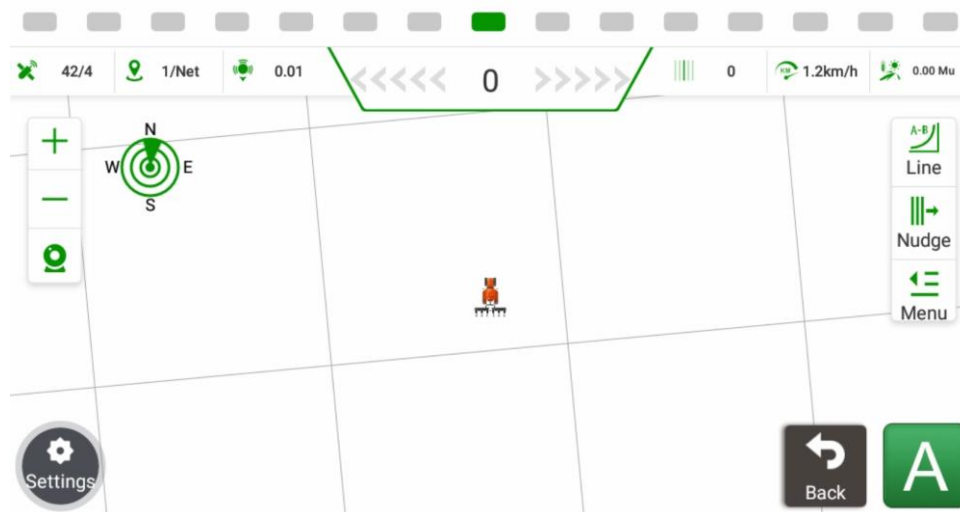
3.5 Linie Führung

A. Schnelle Linienführung

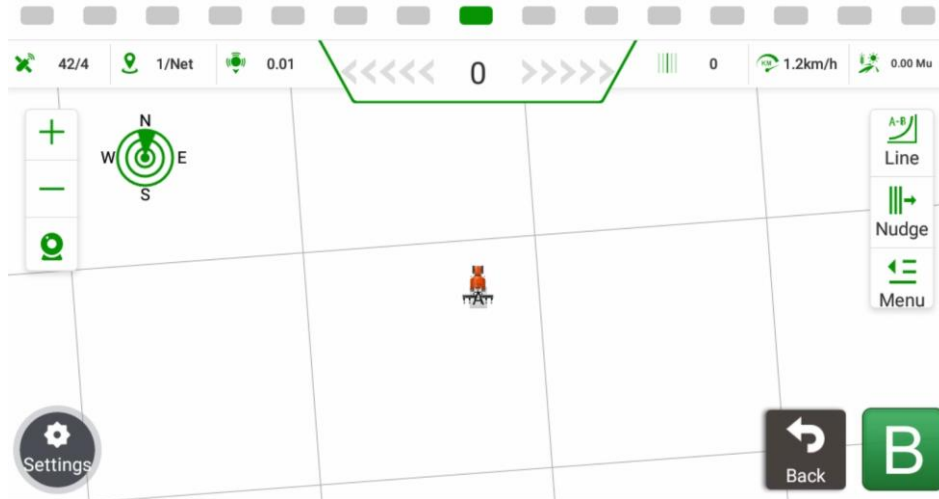
Klicken Sie auf die Schaltfläche auf der rechten Seite des Bildschirms, um das Quick Linie FührungMenü zu

Wählen Sie die Option "AB Linie", um zu den AB Linie Einstellungen zu gelangen.

Fahren Sie das Fahrzeug zum Feldvorgewende und richten Sie es in die gewünschte Fahrtrichtung (Ausrichtung auf das gegenüberliegende Vorgewende). Stellen Sie Punkt A ein, sobald das Fahrzeug steht.

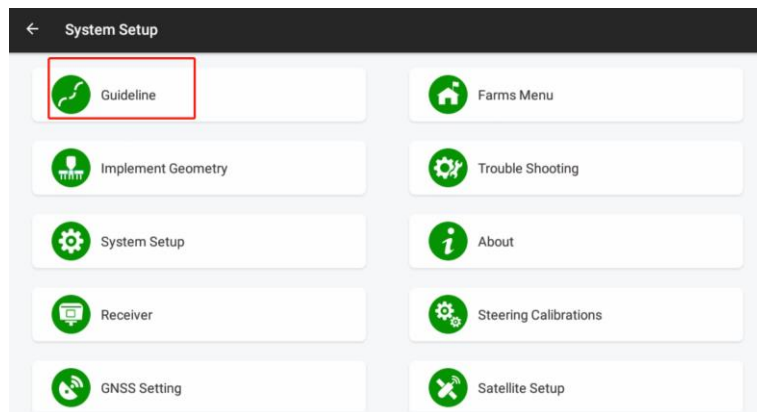


Fahren Sie das Fahrzeug manuell bis zum anderen Ende des Feldes (lassen Sie eine Reihe ungepflügt zurück). Wenn das Fahrzeug steht, klicken Sie auf "B", um Punkt B festzulegen. Stellen Sie sicher, dass die Richtung zwischen Punkt A und B konsistent ist. Nachdem Punkt B gesetzt wurde, wird die Navigationslinie automatisch gespeichert und die generierte Navigationslinie wird auf dem Bildschirm angezeigt, um anzuzeigen, dass die Linieneinstellung abgeschlossen ist.



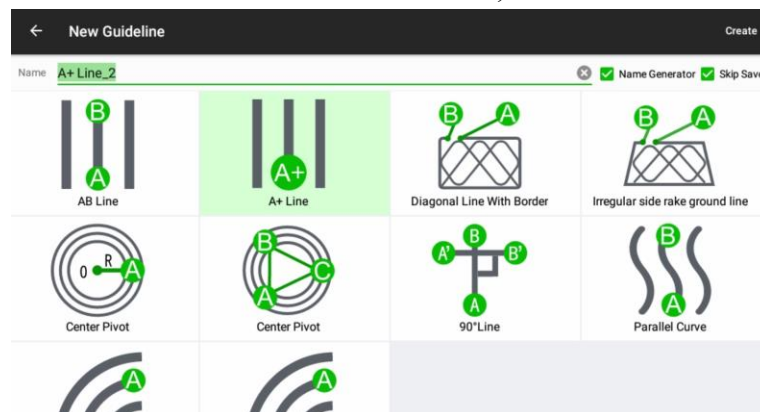
B. Konventionelle Linie Führung

Schritt 1: Klicken Sie auf "Einstellungen" und dann auf "Linie Führung", um die Linie Führung Verwaltungsschnittstelle aufzurufen.



Schritt 2: Klicken Sie auf die Schaltfläche "Hinzufügen" auf der rechten Seite des Bildschirms. Wählen Sie den gewünschten Linienführungstyp aus, den Sie erstellen möchten. Geben Sie den Namen der Zeile ein, um sie leicht zu identifizieren.

Klicken Sie auf die Schaltfläche Erstellen auf der rechten Seite, um fortzufahren.



Folgende Zeilentypen stehen zur Verfügung:

AB Linie

A + Linie

90° Linie

Harring Linie

Zentrum Pivot

Parallele Kurven

Identische Kurve


Parallele Kurven


Kurve im Vorfeld

Bitte wählen Sie den gewünschten Linientyp entsprechend Ihren spezifischen Anforderungen und betrieblichen Anforderungen.

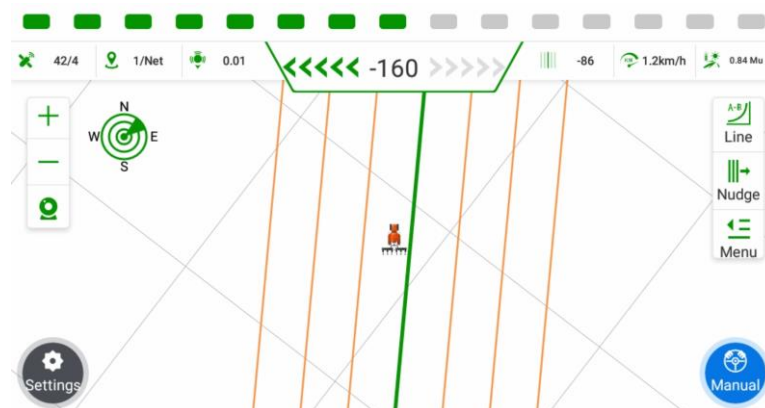
Schritt 3: Klicken Sie auf die Schaltfläche "Erstellen" in der oberen linken Ecke, um zur Hauptschnittstelle zurückzukehren und den Linienführungsprozess zu starten.

3.6 Automatische Lenkung

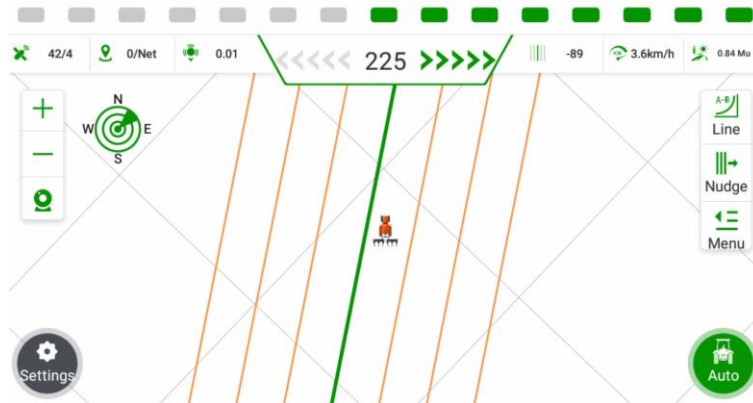
Wenn die Schaltfläche  in der unteren rechten Ecke des Bildschirms grau und mit dem Label "Manueller Modus" angezeigt wird, wird das System derzeit manuell gesteuert.

Wenn die Schaltfläche  in der unteren rechten Ecke des Bildschirms grün mit der Aufschrift "Auto Modus" angezeigt wird, befindet sich das System derzeit in einem automatischen Kontrollzustand.

Mit einem Klick auf diesen Button können Sie zwischen den beiden Modi, zwischen manueller und automatischer Steuerung, wechseln.

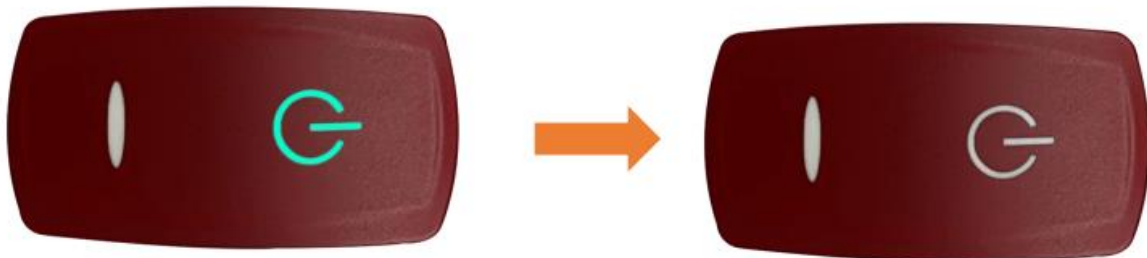


Manueller Modus



Auto Modus

3.7 Stromversorgung aus




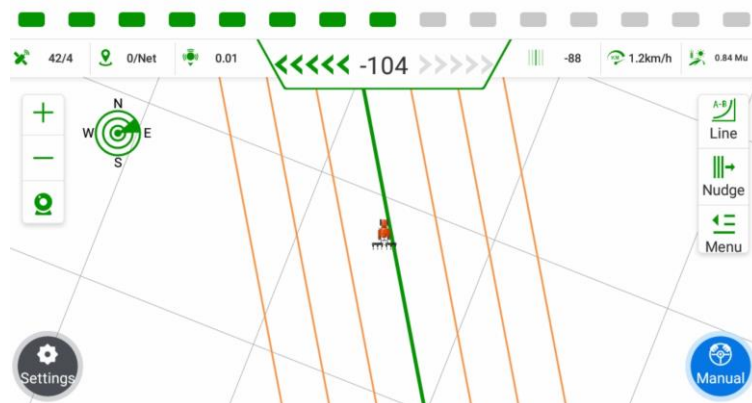
Das Display ist mit einem System Netzschalter versehen, der durch Drücken des Displays das gesamte System ein/ausschaltet.

4 Allgemeine Merkmale

4.1 RZ Funktion

Um die AB Linie zurückzusetzen und sie an die aktuelle Position des Fahrzeugs auszurichten, befolgen Sie diese Schritte:

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche  in der oberen rechten Ecke des Bildschirms.
2. Wählen Sie die Option "RZ" aus dem angezeigten Menü.
3. Diese Aktion setzt die AB Linie zurück und verschiebt sie an die aktuelle Position des Fahrzeugs.
Anmerkung: Es ist wichtig, die Fahrzeugrichtung so weit wie möglich auf die AB Linie auszurichten, bevor der Nullstellvorgang durchgeführt wird.



Vor der RZ



Nach der RZ

4.2 Berechnung des Zeilenabstands

Wenn das Navigationssystem nach Bedarf installiert und kalibriert wurde, es jedoch während des Betriebs Probleme mit dem Zeilenabstand gibt (dh die Zeilengröße ist inkonsistent und die benachbarten Zeilen sind immer eine große und eine kleine), kann dieses Phänomen durch eine Fehlausrichtung des Geräts verursacht werden. Die grundlegende Lösung besteht darin, die Einbaulage des Geräts anzupassen, um sicherzustellen, dass es auf der Mittellinie des Fahrzeugs installiert ist. Wenn eine Anpassung vor Ort nicht möglich ist, kann die Übergangszeilenanpassungsmethode der Software verwendet werden.

Anmerkung: Vermeiden Sie bei der Messung des Zeilenabstands Bereiche innerhalb von 20 Metern von der Landzunge des Feldes und Bereiche mit größerer Krümmung.

Schnelle Anpassung

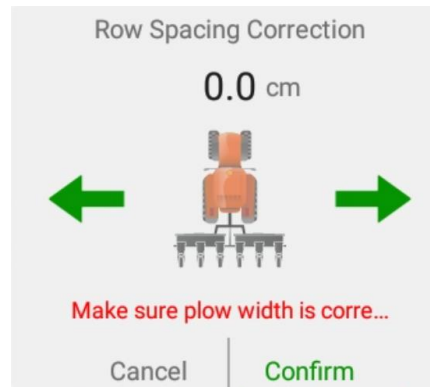
Um die Schnellanpassungsmethode für Übergangszeilen zu verwenden, ist es wichtig, sicherzustellen, dass die Gesamtbreite (Werkzeugbreite + Zeilenabstand) korrekt eingestellt ist. Anweisungen zum genauen Einstellen der Gerätebreite finden Sie in Kapitel 3, "Geräteeinstellungen". Verwenden Sie die Schnellverstellmethode nicht, wenn Sie die tatsächliche Arbeitsbreite des Geräts nicht messen.

Um die Übergangszeilen schnell anzupassen, folgen Sie diesen Schritten:

1. Auf der Hauptschnittstelle, klicken Sie auf "Menü" -> "Implementation" -> "Convert Lines".
2. Es wird ein Dialog angezeigt, in dem die Übergangszeilen angepasst werden können.
3. Wenn Sie möchten, dass sich das Fahrzeug in eine bestimmte Richtung bewegt, klicken Sie auf den entsprechenden Pfeil im Dialogfeld.
4. Passen Sie den entsprechenden Abstand an, indem Sie mehrmals auf den Pfeil klicken. Der Abstand kann pro Klick um 1 cm eingestellt werden.
5. Nachdem Sie die gewünschten Anpassungen vorgenommen haben, klicken Sie zur Bestätigung auf "OK".

Es ist zu beachten, dass nach der Anwendung der Schnelleinstellmethode keine weiteren Anpassungen erforderlich sind, es sei denn, das Gerät wird entfernt oder bewegt. Zum Beispiel, wenn die Übergangszeile links 10cm größer ist und Sie möchten, dass sich das Fahrzeug nach links bewegt, klicken Sie 10 Mal auf den Pfeil "←" und klicken Sie dann auf "OK".

Die Schnelljustiermethode bietet eine bequeme Möglichkeit, Übergangsreihen ohne große manuelle Anpassungen fein zu justieren.



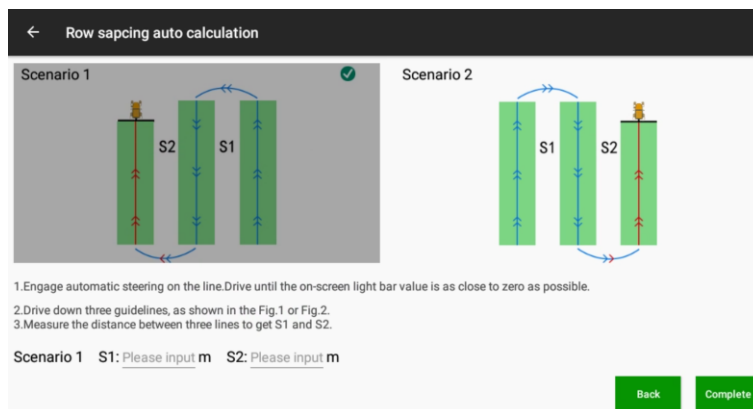
Standard Anpassung Methode

Um die Standardanpassungsmethode zu verwenden, müssen die Anweisungen in Kapitel 4 des Benutzerhandbuchs "Implementierung Einstellungen" befolgt werden. Führen Sie außerdem die folgenden Schritte aus:

- Aktivieren Sie den autonomen Fahrmodus und fahren Sie das Fahrzeug in drei Reihen.
- Während des autonomen Fahrens wird der Zeilenabstand der beiden Übergangsreihen gemessen.
- Klicken Sie auf der Hauptschnittstelle auf "Implementierung" -> "Breite" -> "Auto Berechnung der Übergangszeile", um die Schnittstelle zur automatischen Berechnung der Übergangszeile aufzurufen.
- Wählen Sie das entsprechende Diagramm oder Szenario aus, das das dreizeilige autonome Fahren darstellt.
- Die Messdaten der beiden Übergangszeilen (S1 und S2) werden in Metern eingegeben.
- Klicken Sie nach der Dateneingabe auf Fertig stellen, um die automatische Berechnung der konvertierten Zeilendaten zu starten. Die Werte für "implementierung Breite" und "Mittenversatz" werden entsprechend angepasst.

Anmerkung: Achten Sie besonders auf die Richtung der ersten Reihe in den Szenen 1 und 2. In Szene 1 dreht sich die erste Reihe nach links, während in Szene 2 die erste Reihe nach rechts abbiegt. Die Auswahl eines falschen Szenarios kann zu einer falschen Berechnung der Übergangszeilen führen.

Wenn Sie diese Schritte befolgen und die Übergangszeilendaten genau eingeben, stellen Sie sicher, dass die Übergangszeilen automatisch berechnet und die Breite und der Mittelversatz der Maschine korrekt geändert werden.



4.3 Hilfe

Um auf die Hilfe Schnittstelle zuzugreifen, folgen Sie diesen Schritten:

Klicken Sie auf der Hauptschnittstelle auf die Schaltfläche "Menü".

Klicken Sie in den Menüoptionen auf "Hilfe".

Auf diese Weise gelangen Sie in die Hilfe-Schnittstelle, in der Sie verschiedene Hilfe Funktionen und Funktionen finden.



Die Hilfe Schnittstelle bietet sieben Hauptfunktionen: Reverse Header, Linienführung, Übergangszeilenberechnungsführung, Breitenführung, Ein-Klick Hilfe, Parameteranzeige und Ein-Klick Protokoll Upload.

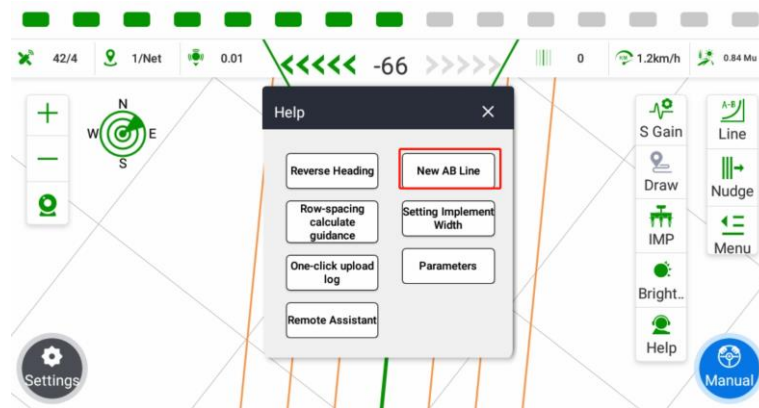
A. Gegenüberstellung: Wenn die Fahrtrichtung des Fahrzeugs nicht auf die tatsächliche Fahrtrichtung ausgerichtet ist, klicken Sie auf "Fahrtrichtung umkehren", um die Fahrtrichtung anzupassen und an der tatsächlichen Fahrtrichtung auszurichten.

E. Ein-Klick Hilfe : Mit einem Klick auf "Ein-Klick Hilfe" sendet die Software die aktuellen Fahrzeugpositionierungsdaten und die Parameter für die letzten 100 Meter des autonomen Fahrens an den Cloud Server. Dies ermöglicht es dem technischen Support, den Standort des Fahrzeugs zu bestimmen und bei der Lösung von Problemen zu helfen.

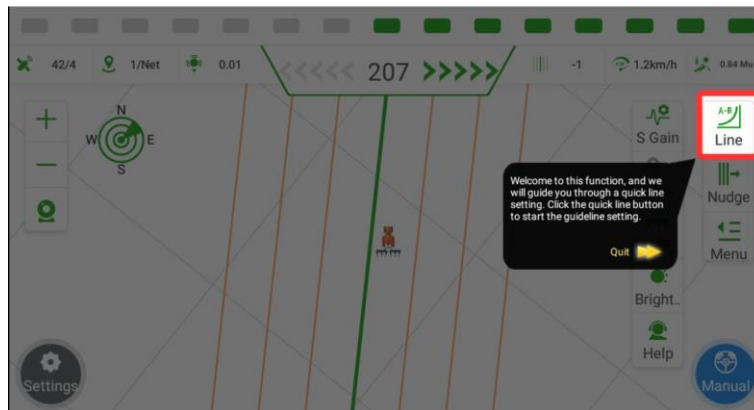
B. Liniesführung: Diese Funktion bietet eine Schritt-für-Schritt Anleitung für das Einrichten der Ein Klick auf andere Bereiche wird während der Führung nicht funktionieren. Um die Führung zu unterbrechen, klicken Sie auf "Beenden."

Schritt 1: Klicken Sie im "Hilfe" Menü auf "Linie Führung", um die AB Linie Führung zu starten.

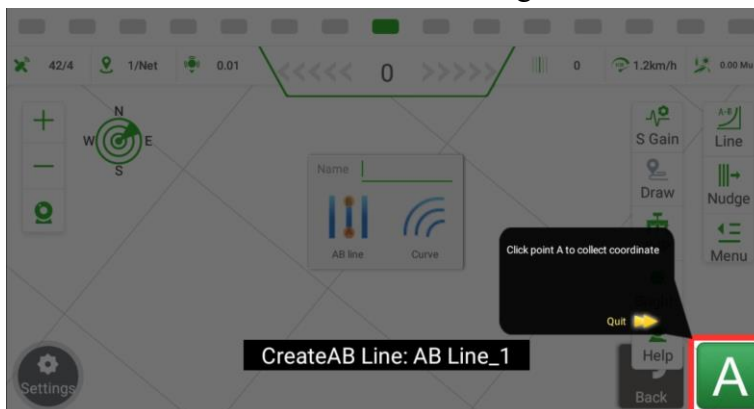
Bitte beachten Sie, dass die angebotenen Übersetzungen auf einer gegebenen Beschreibung basieren und möglicherweise weitere Kontexte oder Anpassungen erfordern, um sich an den Gesamtkontext Ihrer Bewerbung anzupassen.



Schritt 2: Nachdem Sie auf "Linie Führung" geklickt haben, werden Sie feststellen, dass die Hauptschnittstelle die Interaktion in allen Bereichen mit Ausnahme der "Linie" Funktionstaste auf der rechten Seite einschränkt. Damit kann sichergestellt werden, dass Sie sich auf den Leitungsführungsprozess konzentrieren können, ohne durch andere Funktionen gestört zu werden.



Schritt 3: Klicken Sie auf die "Linie" und Sie sehen den "Punkt A" in der unteren rechten Ecke des Bildschirms. An diesem Punkt wird das Fahrzeug an dem Startpunkt geparkt, der für die Linieneinstellung erforderlich ist, normalerweise am Feldvorgewende.



Schritt 4: Fahren Sie das Fahrzeug manuell bis zum Ende des Feldes und stellen Sie sicher, dass Sie eine Zeile überschreiben, ohne etwas zu tun. Sobald das Fahrzeug steht, klicken Sie auf "B Punkt", um den Endpunkt der Linie zu markieren. Es ist wichtig sicherzustellen, dass die Richtung von A nach B mit der gewünschten Linienrichtung übereinstimmt. Nachdem Sie Punkt B bestätigt haben, klicken Sie auf "Speichern". Auf dem Bildschirm wird eine automatisch generierte Führungslinie angezeigt,

die anzeigt, dass die Zeileneinstellung abgeschlossen ist.

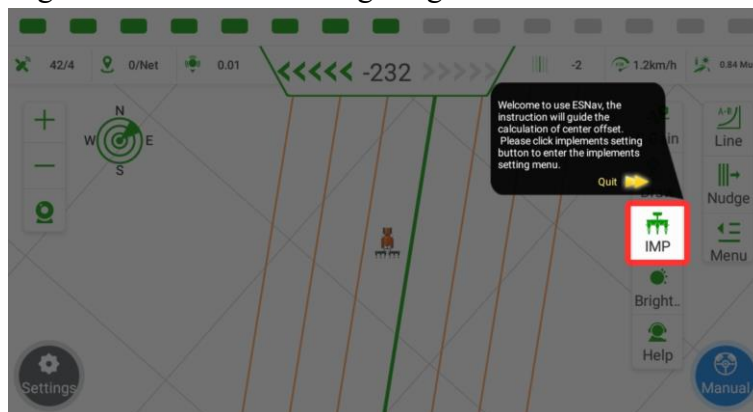
C. Leitfaden zur Berechnung des Zeilenabstands

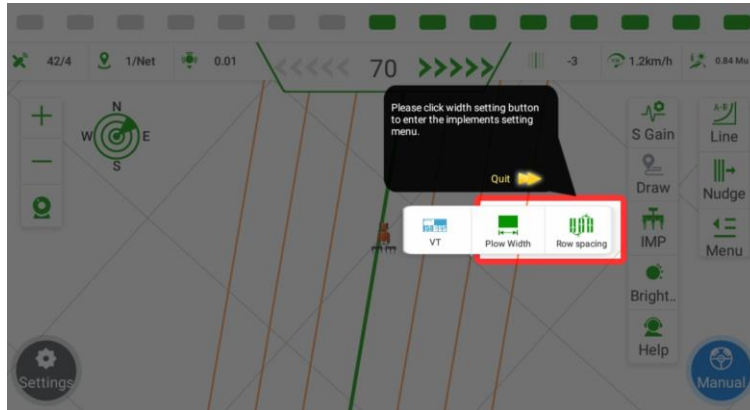
Die Übergangszeilen können aufgrund von Problemen mit der Implementierung von nicht ausgerichteten Zeilen ungenau sein. Der Benutzer kann die Übergangszeile manuell anpassen, indem er die Funktion zur Berechnung der Übergangszeile verwendet.

Schritt 1: Klicken Sie im Hilfe-Menü auf Leitfaden zur Berechnung von Übergangszeilen, um den Leitfaden zur Berechnung von Übergangszeilen zu starten.

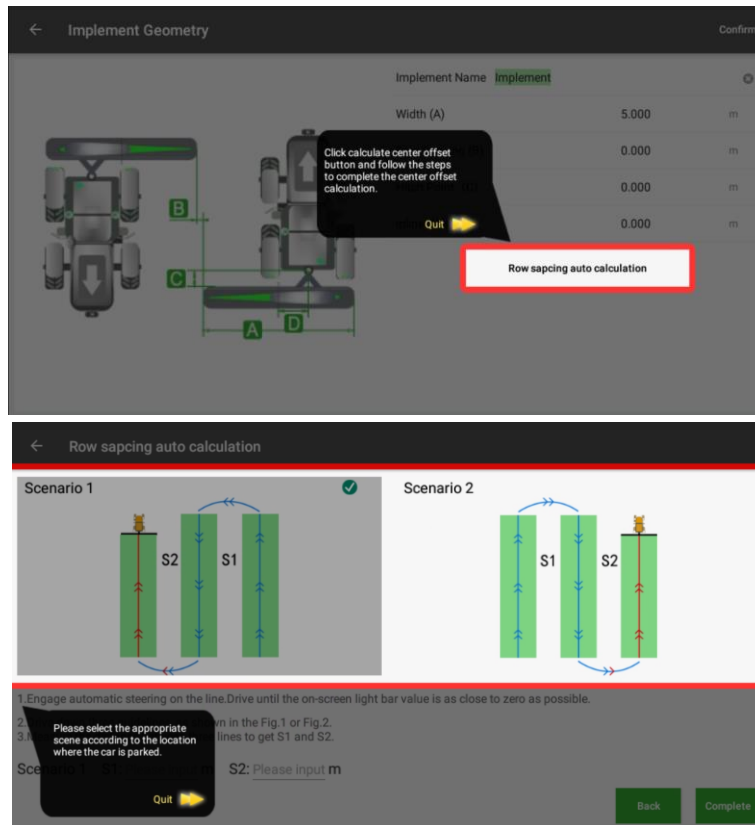


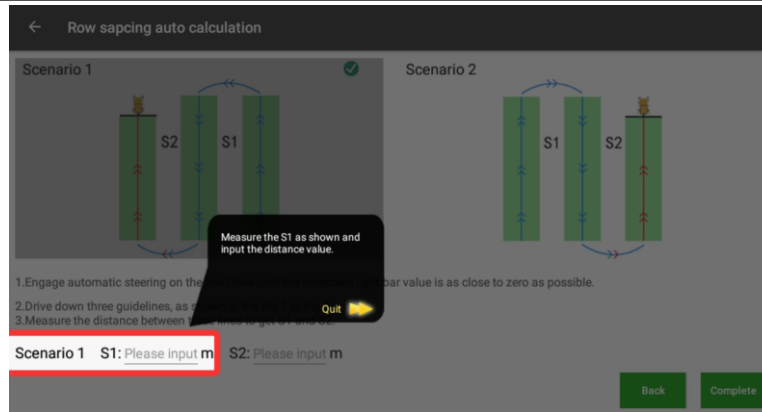
Schritt 2: Klicken Sie auf der linken Seite auf "Implementierung" -> "Breite", um zur "Implementierung Management" Schnittstelle zu gelangen.



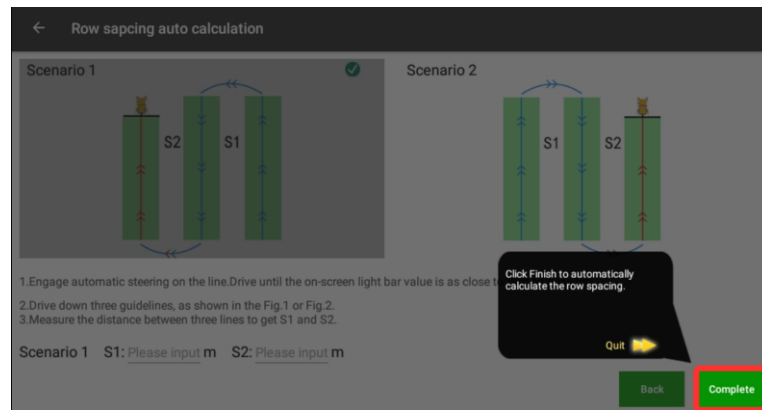


Schritt 3: Klicken Sie auf die Funktion "Automatische Berechnung von Übergangszeilen". Wählen Sie zunächst das entsprechende Szenario aus, das der tatsächlichen Situation entspricht. Anhand des Diagramms wird dann der Abstand (in Metern) der beiden Übergangsreihen gemessen und eingegeben.





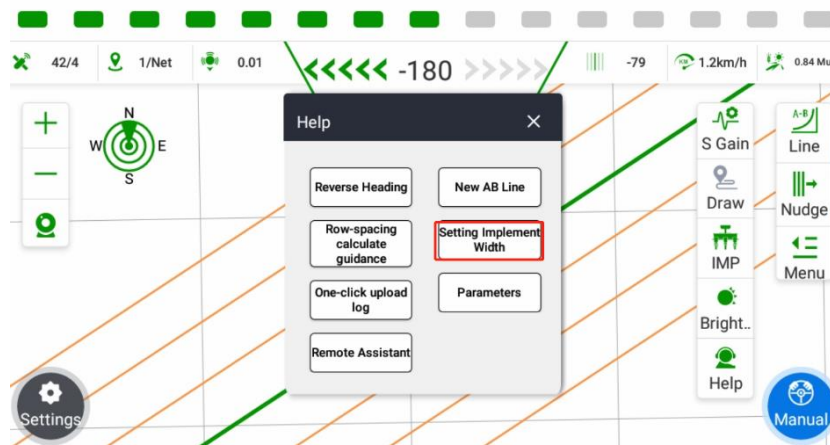
Schritt 4: Klicken Sie nach Eingabe der Entfernung auf "Fertig stellen", um die Konfiguration des Werkzeugmittensversatzes abzuschließen. Der nächste Satz von Konvertierungszeilen, der während des Hin- und Hervorgangs angezeigt wird, überprüft, ob die Änderungen korrekt angewendet wurden.

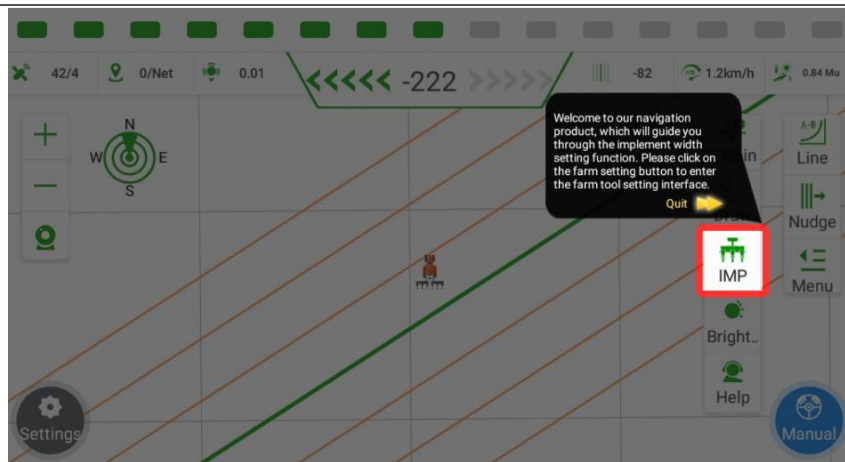


D. Breite Führung

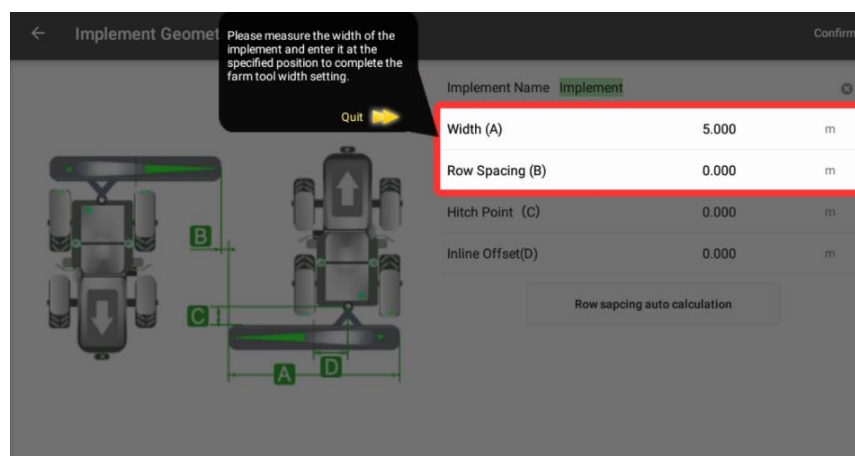
Diese Funktion soll den Benutzer anleiten, die Werkzeugbreite nach einem Werkzeugwechsel einzustellen.

Schritt 1: Klicken Sie im Hilfemenü auf Breitenanleitung, um die Implementierungsverwaltungsschnittstelle aufzurufen.

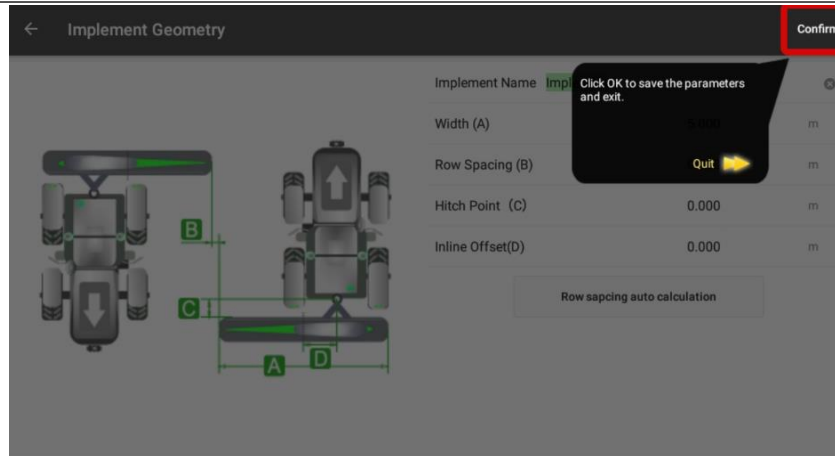




Schritt 2: Klicken Sie auf die Leerstelle neben Werkzeugbreite und Zeilenabstand, um die Werkzeugbreite und den Zeilenabstand zu ändern.

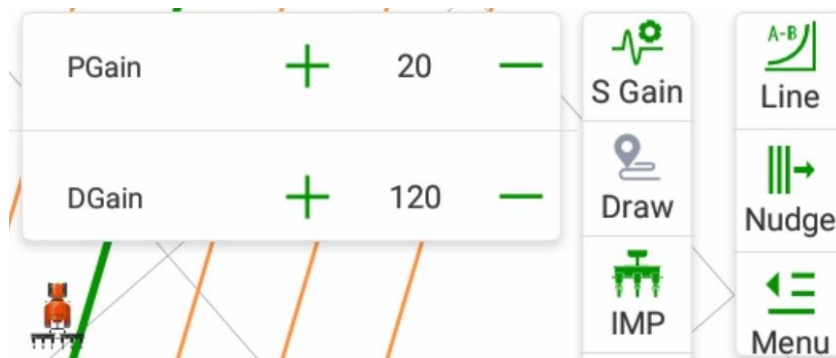


Schritt 3: Nachdem Sie die erforderlichen Änderungen vorgenommen haben, klicken Sie auf OK, um die Änderungen zu bestätigen.



4.4 Anpassung der Parameter

Klicken Sie rechts auf "Menü" -> "Parameter", um die Parameterschnittstelle zu öffnen.



PGain: (Intervall: 5, Umfang: 15-35)

Erhöhen Sie diesen Wert, wenn Lenkung und Körperbewegung langsam reagieren. Eine Erhöhung dieses Wertes führt zu einer höheren Lenkverstellkraft und kann das Problem einer langsamen Lenkung lösen, die durch unzureichende Antriebskräfte verursacht wird.


Wenn sich das Lenkrad zu stark bewegt, reduzieren Sie diesen Wert. Eine Absenkung dieses Wertes führt zu einer geringeren Lenkeinstellungskraft und kann Probleme wie scharfe Kurven und Überlenkungen lösen, die durch übermäßige Antriebskräfte verursacht werden.

DGain: (Intervall: 20, Umfang: 80-200)

Erhöhen Sie diesen Wert, wenn sich das Lenkrad langsam bewegt und die Erhöhung des proportionalen Gewinns keine nennenswerten Auswirkungen hat. Dies ist notwendig, wenn die Lenkfrequenz niedrig ist, was zu einer Verzögerung der Lenkeinstellung oder einer langsamen Lenkung führt.

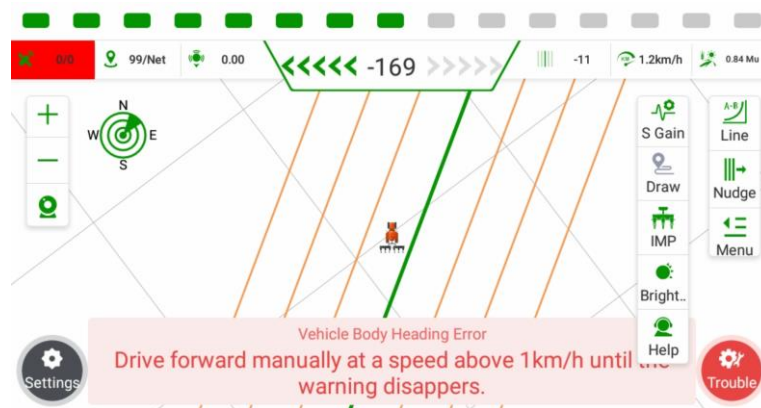
Wenn das Lenkrad zu stark oszilliert und die Verringerung der proportionalen Verstärkung keine signifikanten Auswirkungen hat, reduzieren Sie diesen Wert. Dies ist erforderlich, wenn die Lenkfrequenz hoch ist, was zu übermäßigen Schwingungen des Lenkrads und der Räder oder zu einer instabilen Lenkung führt.

4.5 Kamera


Sie können die Kamera einschalten, indem Sie auf die Schaltfläche "[]" klicken, die sich in der oberen rechten Ecke der Hauptschnittstelle befindet. Die Kameraansicht ersetzt den Hintergrund der Hauptschnittstelle. Um die Kamera auszuschalten, klicken Sie einfach erneut auf die Schaltfläche.








4.6 Fehlermeldungen Anzeigen

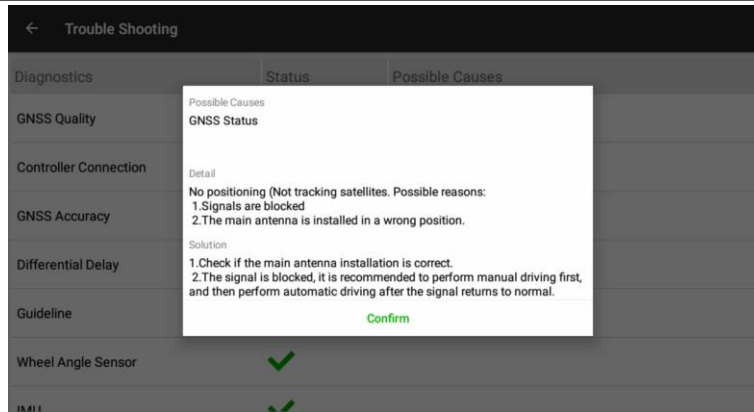
Diese Software verfügt über eine Selbstdiagnosefunktion. Wenn ein Software- oder Hardwarefehler auftritt, der ein normales automatisiertes Fahren verhindert, wird der Autopilot-Button rot und zeigt "Fehler" an.



Durch Klicken auf "Fehler" können Sie auf die Fehlermeldung Viewing Schnittstelle zugreifen, wie in der Abbildung unten gezeigt.

- ① Der numerische Bereich stellt einen Diagnosebegriff dar, der Ihnen hilft, eine bestimmte Komponente oder einen bestimmten Bereich zu identifizieren, in dem das Problem aufgetreten ist.
- ② Der numerische Bereich stellt die Statusleiste dar. Das Symbol "[]" zeigt einen abnormalen Arbeitszustand an, während "[]" einen normalen Arbeitszustand angibt.
- ③ Der numerische Bereich zeigt die Fehlerursache an.

Trouble Shooting		
Diagnostics	Status	Possible Causes
GNSS Quality ¹	 ²	GNSS Status ³
Controller Connection		
GNSS Accuracy		
Differential Delay		
Guideline		
Wheel Angle Sensor		
IMU		



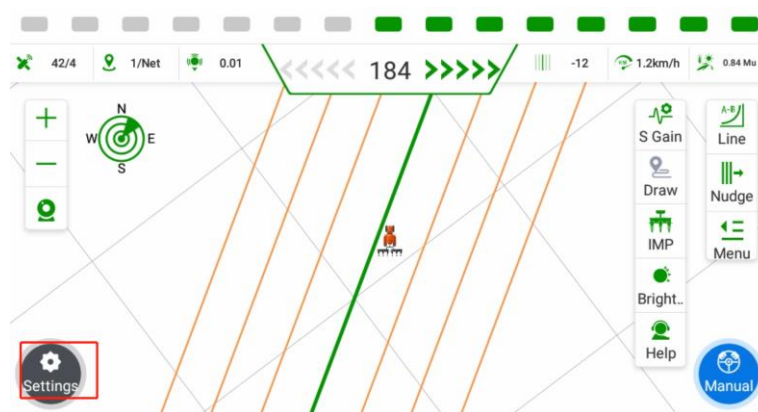
Mit einem Klick auf den Bereich Nr. 3 gelangen Sie zu einer spezifischen Problemanalyse-Schnittstelle, wie sie im obigen Bild dargestellt ist. Sie können versuchen, das Problem selbst zu lösen, indem Sie den vorgeschlagenen Lösungen folgen. Wenn Ihr Versuch nicht erfolgreich ist, können Sie eine Fehlermeldung an den lokalen technischen Support senden, der ihnen bei der Fehlerbehebung und Behebung des Problems hilft.

窗体底端

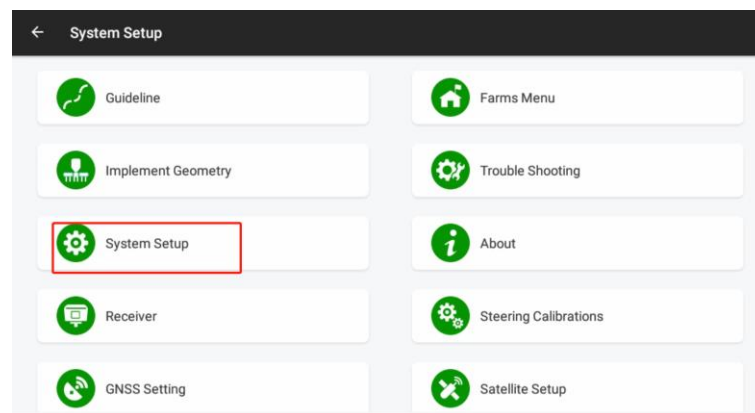
4.7 Mindestgeschwindigkeit Einstellung

Mit der Software können Sie die Mindestgeschwindigkeit festlegen, mit der das autonome Fahren aktiviert werden soll. Wenn die Geschwindigkeit des Fahrzeugs niedriger als die eingestellte Geschwindigkeit ist, kann das Fahrzeug das autonome Fahren aktivieren (das Autopilotsymbol wird grün), aber das Fahrzeug fährt nicht automatisch. Die minimale Arbeitsgeschwindigkeit ist standardmäßig auf 0,7 km/h festgelegt. Wenn Sie die Mindestgeschwindigkeit anpassen müssen, folgen Sie diesen Schritten:

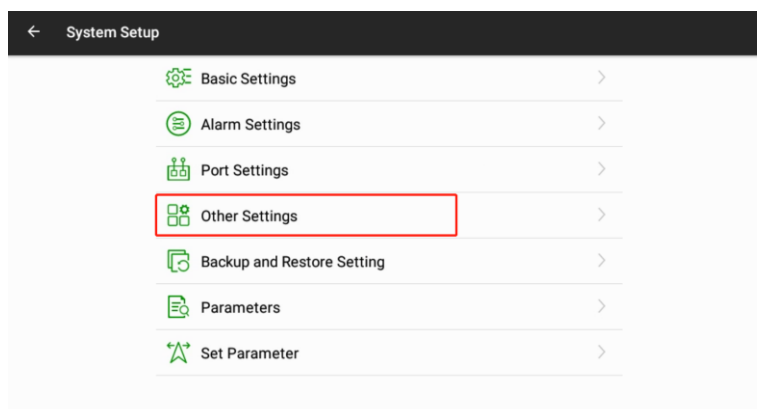
Klicken Sie auf die Schaltfläche "Einstellungen" in der Hauptschnittstelle.



Klicken Sie auf "System Einstellungen"

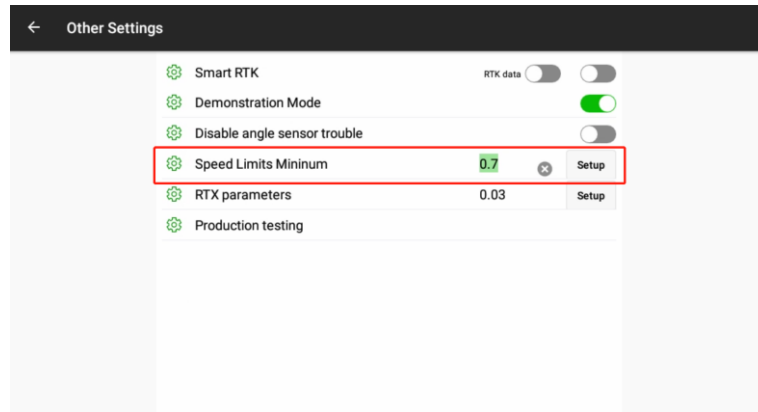


Klicken Sie auf "Weitere Einstellungen".



Geben Sie die gewünschte Mindestgeschwindigkeit ein und klicken Sie auf die Schaltfläche

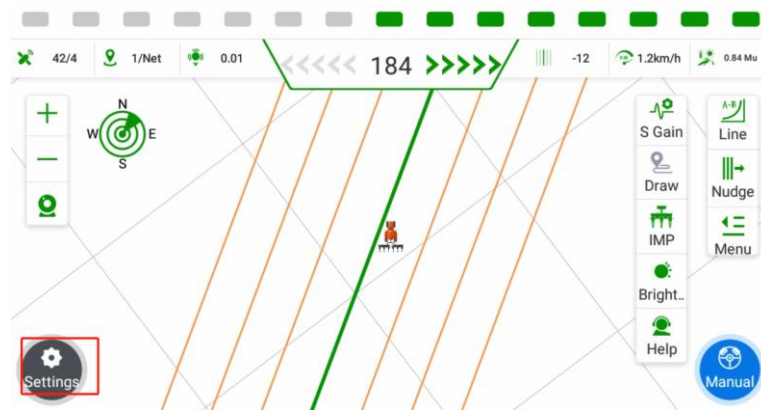
"Einstellungen" daneben. Warten Sie, bis die Software die Meldung "Minimum Speed Setup Successfully" anzeigt, um zu bestätigen, dass die Einstellung



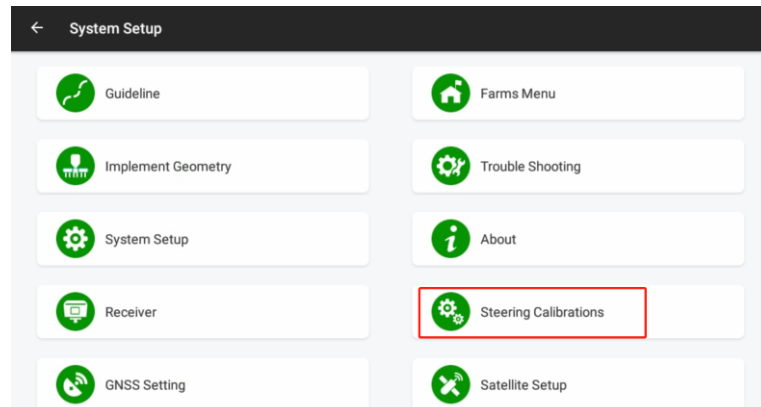
4.8 Szenenmodu Umschalten

Die Software bietet die Möglichkeit, zwischen verschiedenen Anwendungsszenarien zu wechseln, wodurch die Leistung in verschiedenen Gelände- und Arbeitsbedingungen optimiert werden kann. Wenn die Leistung des autonomen Fahrens nicht zufriedenstellend ist, kann versucht werden, den Szenenmodus zu wechseln, um den Betrieb zu verbessern. Die Schritte zum Umschalten des Szenenmodus sind wie folgt:

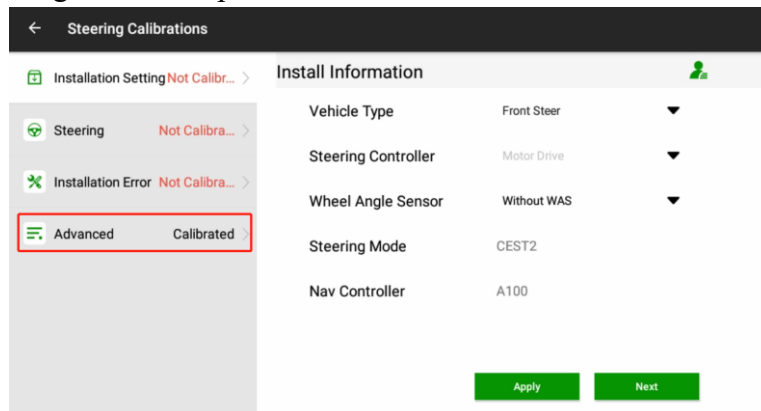
Klicken Sie auf die Schaltfläche "Einstellungen" in der Hauptschnittstelle.



Klicken Sie auf "Lenkung Kalibrierungen"



Klicken Sie auf "Erweitert", geben Sie das Passwort ein und klicken Sie dann auf " OK", um die Schnittstelle zur Änderung der Szenenparameter aufzurufen.



Sobald Sie die Parameter-Szenenumschaltchnittstelle betreten, können Sie auf die entsprechende Szene klicken. Nachdem Sie ein Szenario ausgewählt haben, klicken Sie auf "Übernehmen" und warten Sie 3-5 Sekunden. Wenn die Software eine Meldung anzeigt, dass die Anwendung erfolgreich durchgeführt wurde, bedeutet dies, dass die Szene erfolgreich umgeschaltet wurde.

4.9 Datensicherung und Wiederherstellung

Die Software bietet Datensicherung und Wiederherstellung Funktionen, um unerwartete Situationen zu verhindern.

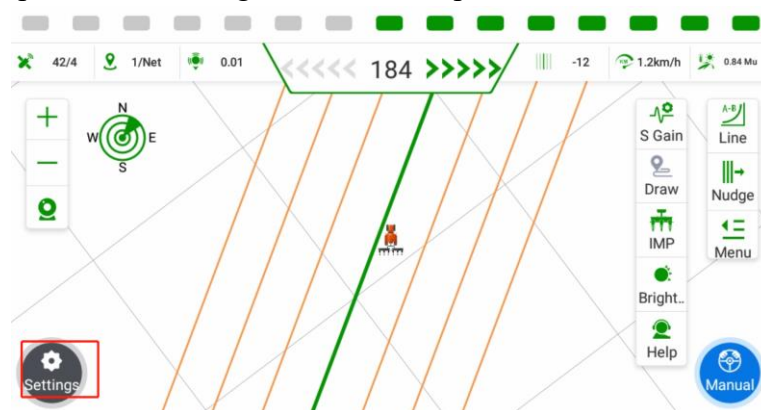
4.9.1 Datensicherung

Die Software unterstützt automatische und manuelle Datensicherungsmethoden.

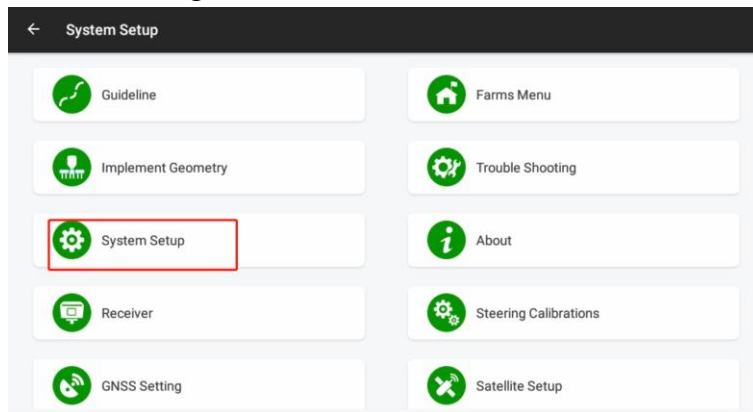
Automatische Daten Backup: Das System sichert das aktuelle Profil automatisch alle 3 Stunden und überschreibt die vorherige Sicherung.

Manuelle Datensicherung:

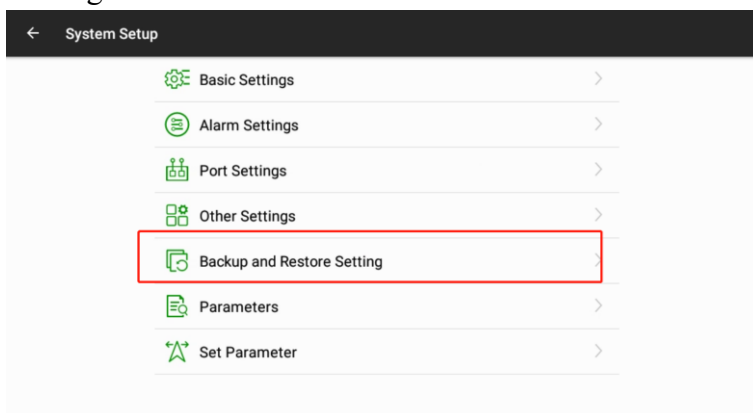
Klicken Sie auf die Option "Einstellungen" auf der Hauptschnittstelle.



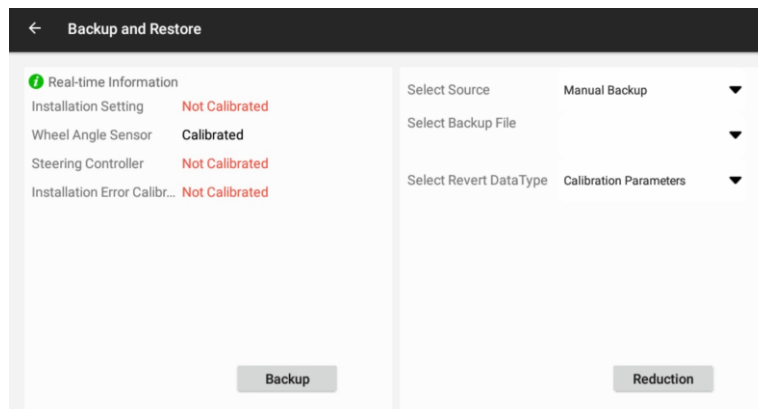
Klicken Sie auf "System Einstellungen"



Klicken Sie auf "Einstellungen sichern und wiederherstellen".



Sobald Sie die Backup und Wiederherstellungseinstellungen eingegeben haben, können Sie die aktuellen Informationen anzeigen. Um die aktuellen Informationen zu sichern, klicken Sie auf "Backup" und die Software wird die Eingabeaufforderung "Backup erfolgreich" anzeigen.



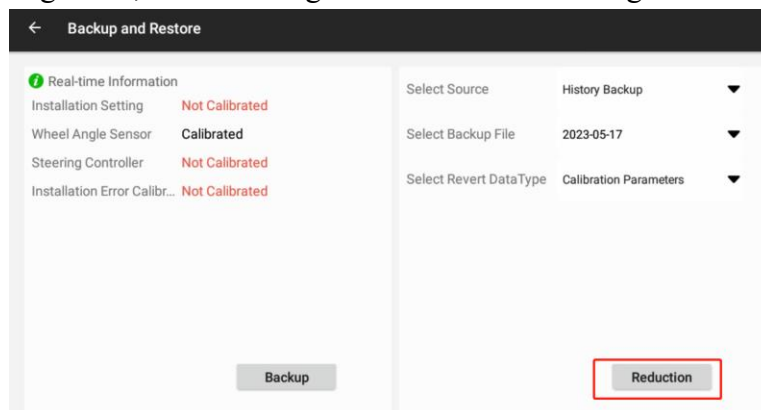
4.9.2 Manuelle Daten Wiederherstellung

Nach der Eingabe der Einstellungen "Sicherheit und Wiederherstellung" klicken Sie auf "Backup Dateiauswählen", um alle Backup Datei, einschließlich automatischer und manueller Sicherungen, anzuzeigen.

Die manuelle Sicherungsdatei heißt "Lokale Backup Datei".

Die automatische Backup Datei heißt "Netzwerk Backup Datei".

Wählen Sie die Sicherungsdatei aus, aus der Sie die Einstellungen basierend auf dem Namen und dem Datum wiederherstellen möchten, das der Sicherungsdatei zugeordnet ist. Nach der Auswahl, klicken Sie auf "Wiederherstellen" und warten Sie, bis die Software zeigt die Eingabeaufforderung "Wiederherstellen erfolgreich", um die erfolgreiche Wiederherstellung zu bestätigen.



EFIX Geomatcis GmbH

1 Eben, Nr. 258 Pingyang Strasse, Minhang Bezirk, Shanghai, 201102, China

Email: sales@efix-geo.com | support@efix-geo.com

Website: www.efix-geo.com