

## Калибровъчни параметри

Ръчна намеса за прекъсване на автономното кормуване	(0, 10)	Колкото по-голяма е стойността, толкова по-голяма е степента на ръчно прекъсване. 0 е близо
Разстояние от прикаченото устройство до задния мост	(0, 50)	Хоризонталното разстояние между прикаченото уст-во и центъра на задното колело

Basic parameter

Advanced parameter

### Calibration parameters

Manual intervention to stop autosteer	-	2	+
Distance from implement to rear axle	-	0	+

### Ръчна намеса за спиране на автоматичното управление

Когато стартирате автопилота, можете да завъртите волана на една страна и да го задържите за 3 секунди, след което автопилотът автоматично ще се изключи. Не е необходимо да щракнете върху опцията на екрана,

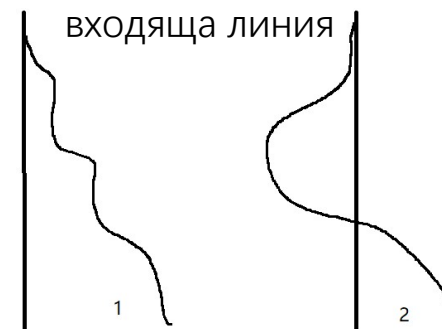
0 означава, че тази функция не е активирана;

1 представлява количеството сила, което водачът трябва да използва, за да задържи волана неподвижен, колкото по-голяма е стойността, толкова по-голяма е силата

# Напред

<b>Коефициент на входната линия</b>	Скорост на превозното средство по линията	(-5, +)	Колкото по-малка е стойността, толкова по-бързо е на линия; колкото по-голяма е стойността, толкова по-бавно е на линия
<b>Текущ коефициент</b>	Текущо състояние на превозното средство напред, контрол на усилване на сигнала	(-10, +)	Регулирайте разстоянието за визуализация на точката на фиксация. Колкото по-голямо е разстоянието за визуализация, толкова по-далеч се върти моторът. Колкото по-малко е разстоянието за преглед, толкова по-близо се завърта моторът. Колкото по-малко е разстоянието за преглед, толкова по-чувствителен е моторът.
<b>Предно странично отклонение</b>	Когато превозното средство се движи напред, усилването на управлението се дължи на страничното отклонение	(-10, +)	Колкото по-малка е стойността, толкова по-малък е контролният изход, обусловен от страничното отклонение, и обратно
<b>Отклонение на посоката напред</b>	Когато превозното средство се движи напред, усилването на управлението се дължи на страничното отклонение	(-10, +)	Колкото по-малка е стойността, толкова по-малък е контролният изход, обусловен от отклонението на посоката, и обратно

Ефективност на коефициента на входяща линия



Basic parameter

Advanced parameter

## Forward

Incoming line coefficient	-	0	+
On line coefficient	-	0	+
Lateral deviation coefficient	-	0	+
Heading coefficient	-	0	+

# Наклон

Интегрален коэффициент	(10, 10)	
Интегрална граница напред	(-10, 10)	
Теренен коэффициент	(-10, 2)	
Режим на наклона	(0, 1)	0 : close 1 : open

Наклон

**Интегрален коэффициент** : Регулирайте интегралния коэффициент (натрупаната скорост на контролната променлива, когато целевата позиция не се достига непрекъснато) – при движение по страничен наклон.

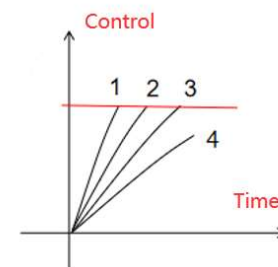
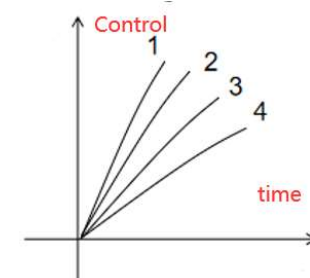
Ако страничното отклонение, показано на екрана, винаги е от ниската страна и отклонението е голямо, увеличете „интегралния коэффициент“. Ако страничното отклонение, показано на екрана, бързо преминава от ниската към високата страна и след това пада обратно към ниската страна, което кара волана да вибрира силно, регулирайте "интегралния коэффициент" на малка стойност.

Basic parameter

Advanced parameter

## Slope

Integral coefficient	-	0	+
Forward integral limit	-	0	+
Terrain Compensation	-	0	+
Slope mode	-	0	+



# Наклон

**Предна интегрална граница:** границата на натрупващия се резултат от контролната сума е, че натрупването няма да продължи след достигане на тази стойност) – при движение по страничен наклон

Ако увеличаването на интегралния коефициент не работи, трябва да увеличите "интегралната граница". Ако трябва да натрупате бързо и да го поддържате на по-ниска стойност, регулирайте "Интегралния лимит" по-високо или по-ниско.

По подразбиране е 0, а диапазонът на регулиране е от -10 до 10.

Компенсация на терена: Компенсация на контролната стойност към по-високата страна според данните за накланяне на превозното средство) – при движение по страничен наклон

Ако отклонението е много малко на екрана, но селскостопанският инструмент се плъзга сериозно към долната страна по време на действителната работа, е необходимо да се увеличи „интегралната граница“. Ако отклонението е много малко на екрана, но изкачването до по-високата страна е прекомерно по време на действителната работа, регулирайте "интегралната граница" на по-малка стойност.

По подразбиране е 0, а диапазонът на регулиране е от -10 до 10.

# Извита линия

Кормилна компенсация	Размер на компенсация на волана при движение по завои	(-10,10)
Отдалеченост	Разстоянието между събраните точки на кривата и трактора	(-10,10)

Basic parameter

Advanced parameter

## Curve

Steering Compensation

-

0

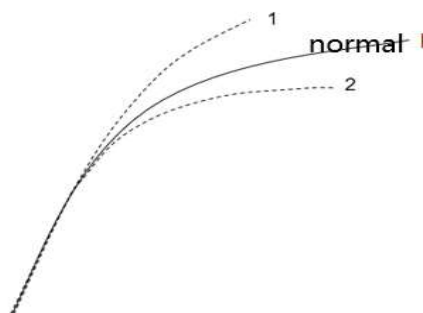
+

Foresight Distance

-

0

+



## Кормилна компенсация

При движение от външната страна на завоя, увеличете "компенсацията на кормилното управление", както е показано на 1. При движение от вътрешната страна на кривата, както е показано на 2, намалете "компенсацията на кормилното управление".

## Отдалеченост

Когато работите върху крива, работната линия се състои от много точки и точката на предната визия ще бъде получена автоматично, когато превозното средство се движи. Колкото по-малка е стойността, толкова по-малко е разстоянието за гледане напред. ◦

# Автоматичен обратен завой

Граница на мотора	Ограничение на скоростта на мотора по време на автоматичен обратен завой	(-10, +)	Колкото по-малка е стойността, толкова по-ниска е скоростта на въртене на волана по време на автоматичния обратен завой; в противен случай, толкова по-висока
Време на обръщане	Време на работа на мотора при автоматичен обратен завой	(-10, +)	Стойността му показва времето, необходимо на волана да се завърти на една страна докрай по време на автоматичния обратен завой
Гранично разстояние	На какво разстояние от точка А или точка Б, за да започне автоматичният обратен завой	(0, +)	Стойността му показва на какво разстояние от точка А или точка Б да започне автоматичния обратен завой
Брой редове	Брой операции на кръстосани редове след автоматично обръщане	(0, +)	Стойността показва броя на заданията на кръстосани редове след автоматичното обръщане

# Автоматичен обратен завой

## Automatic U-turn

Boundary distance	—	0	+
Number of the line	—	0	+
Motor limit	—	0	+
Turn time	—	0	+

- **Гранично разстояние**
- В посока АВ, обратният завой започва, когато разстоянието по подразбиране е  $m$  от точка В ( $0,2+0,1*\text{гранично разстояние}$ ); в посока ВА, обратният завой започва, когато разстоянието по подразбиране е  $m$  от точка А ( $0,2+0,5*\text{осово разстояние}+0,1*\text{гранично разстояние}$ ).
- **Време за обръщане**
- Времето за обръщане е времето за бързо завъртане на мотора по време на обратен завой. Увеличаването на числото с 1 означава, че моторът поддържа бързо въртене и се увеличава с 0,1 s. Ако установите, че воланът не може да постигне времето за обратен завой, можете да увеличите стойността на времето за завъртане.
- **Моторна граница**
- Ограничителят на мотора е скоростта, с която той се върти бързо при изпълнение на обратен завой. Колкото по-голяма е стойността, толкова по-бързо се върти моторът. Въпреки това специфичната скорост, съответстваща на различни стойности, не е калибрирана.