HUIDA TECH

IMPLEMENTAR INTELLIGENCIA AGRÍCOLA GLOBAL

SISTEM DE AUTOGHIDARE HD408

Manual de utilizare



HEILONGJIANG HUIDA TECHNOLOGY CO.,LTD.

CUPRINS I. INSTRUCȚIUNI DE UTILIZARE A PRODUSELOR

01

II. PREZENTAREA PRODUSULUI 01

1. Prezentarea produsului 01
2. Componența produsului 02
3. Interfața software 04

III. UTILIZAREA PRODUSULUI 06

3.1 Pornirea 05
3.2 Confirmarea stării RTK și a perifericelor 05
3.3 Setările utilajului 06
3.3.1 Setarea lățimii utilajului 06
3.3.2 Distanța între treceri 07
3.3.3 Setarea distanței de la punctul de lucru al utilajului la punctul de prindere 07
3.3.4 Setarea decalajului utilajului 07
3.4 Setarea traseului de navigare 07
3.4.1 Setarea liniei drepte AB 07
3.4.2 Setarea curbelor paralele 08
3.4.3 Setarea grăpării în diagonală 09
3.4.4 Setarea lucrului circular 09
3.4.5 Setarea modului de lucru în buclă 10
3.5 Autoghidare 11
3.6 Oprirea 11

IV. FUNCȚII UZUALE 11

4.1 Calculul distanței între treceri 11
4.2 Mutarea liniei 12
4.3 Partajarea parcelelor 12
4.3.1 Partajare pe un singur utilaj 13

CUPRINS 4.3.2

Parcele din apropiere

13

4.4 Marcaj 13

4.5 Mod simplu 14

4.6 Cameră 14

4.7 Hotspot WiFi 15

4.8 Curățare interfață, resetare date, resetare punct B 15

4.9 Parametri 16

4.10 Hartă live 16

4.11 Contur parcelă 17

4.12 Funcția de întoarcere la capăt 18

4.13 ISOBUS 21

4.14 Import fișiere 23

V. PROBLEME FRECVENTE 25

5.1 Analiza defectelor din informațiile echipamentului 25

5.2 Analiza defectelor frecvente 25

I. INSTRUCȚIUNI DE UTILIZARE A PRODUSELOR

	Când echipamentul nu este folosit mult timp, deconectați cablul de alimentare pentru a nu descărca bateria vehiculului.
	La alimentarea produsului (sistemului), respectați cerințele de alimentare ale echipamentului (tensiune de alimentare 12~24V).
	Când autoghidarea este pornită, șoferul nu trebuie să părăsească cabina.
	Utilizarea sistemului de autoghidare este strict interzisă în afara orelor și zonelor de lucru.
	Sistemul de autoghidare nu poate controla viteza vehiculului. Operatorul trebuie să regleze manual viteza, astfel încât lucrul să se facă la o viteză sigură, fără risc de răsturnare sau pierdere a controlului.
	Nu demontați și nu montați echipamentul fără permisiune; în caz contrar, garanția se pierde.
	Mesajele vocale sunt afectate de mediul înconjurător, deci au doar rol de avertizare, iar șoferul trebuie să conducă în siguranță. Heilongjiang Huida Technology Co., Ltd. nu răspunde pentru pierderile cauzate de neauzirea mesajelor vocale.

II. PREZENTAREA PRODUSULUI

1. Prezentarea produsului

Sistemul de autoghidare 408 pentru utilaje agricole este un sistem de autoghidare dezvoltat și produs independent de Huida Tech, care folosește un motor cu cuplu mare pentru a acționa volanul. Este potrivit pentru tractoare, mașini de plantat, mașini de erbicidat, tractoare pe șenile și alte utilaje agricole. Prin aplicare și verificare practică, toate componentele sunt ușor disponibile, fiind complet potrivit pentru toate utilajele agricole cu volan. Ca design, s-au luat în calcul particularitățile producției agricole și ale mediului de lucru, iar problemele practice din procesul de producție agricolă și de lucru sunt rezolvate perfect.

- Crește eficient precizia de lucru, respectă cerințele agriculturii standardizate și îmbunătățește calitatea produselor agricole;
- Trece de la suprapuneri și goluri reduse la lucrul manual la zero suprapuneri și zero goluri la lucrul automat, crescând eficiența lucrului;
- Prelungește timpul de lucru al utilajelor: operatorul se oprește, dar utilajul nu, putând lucra în câmp și noaptea;
- Operare simplă, efort redus pentru șofer și cerințe mai mici privind nivelul de pregătire al acestuia;

2. Componența produsului

1) Terminal de navigare de bord



- Ecran tactil de 10 inch cu luminozitate mare, bine vizibil în soare
- Radio și alte module încorporate
- Interval larg de temperatură -40 ~ 70℃, potrivit pentru lucrul în zone speciale și condiții extreme
- Funcții de planificare a traseului și salvare a datelor de lucru

2) Antenă satelit



- Suportă GPS/GLONASS/Galileo/SBAS
- Sensibilitatea mare de recepție îmbunătățește poziționarea și precizia de navigare

3) Motor EM-100



- Motor de curent continuu cu cuplu mare, potrivit pentru diverse vehicule
- Zgomot redus, încălzire redusă și precizie mare

4) Senzor de poziție (atitudine)



- Tehnologia de compensare a terenului asigură precizia navigării și pe pante longitudinale și transversale
- Grad de protecție IP67, dimensiuni compacte, montaj ușor

5) Supapă hidraulică (opțional)



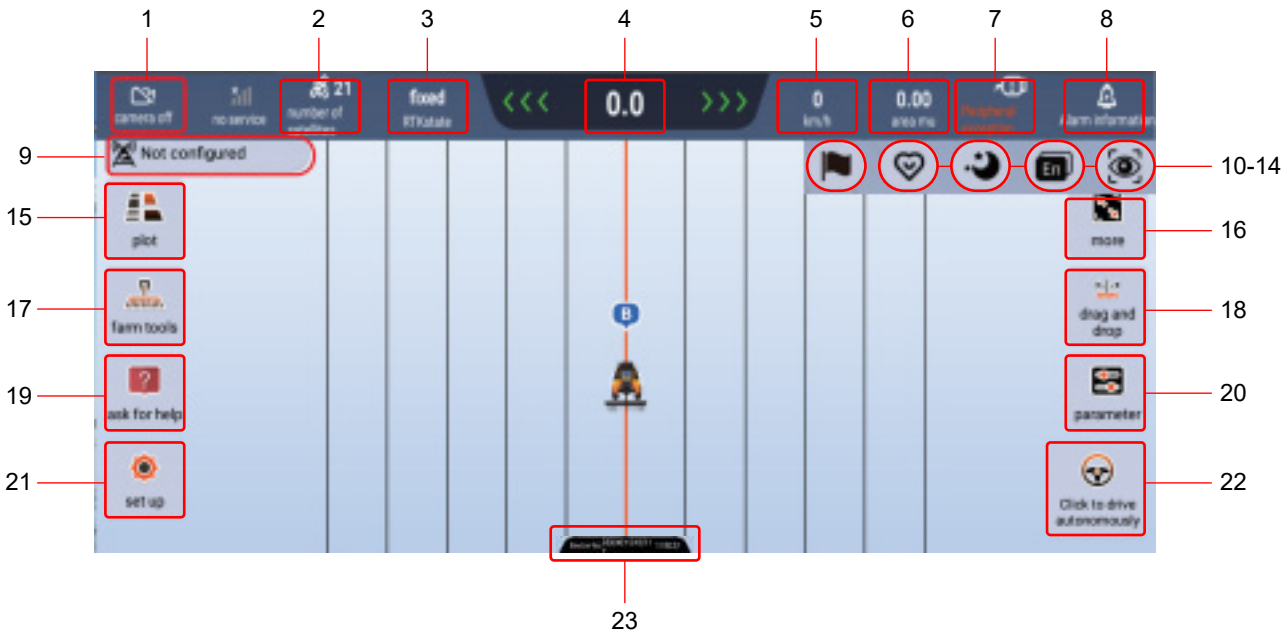
- Supapă hidraulică proporțională cu comandă electronică
- Presiune maximă a sistemului: 210Bar
- Presiune minimă a sistemului: 120Bar

6) Senzor de unghi cu giroscop (opțional)



- Unghiurile de virare stânga-dreapta ale roților din față sunt detectate și transmise controlerului
- Folosit pentru corectarea și îmbunătățirea preciziei de mers în linie dreaptă a vehiculului
- Soluție de vârf de recunoaștere a unghiului cu giroscop
- Estimează singur eroarea antenei, ușor de demontat și montat, fără calibrare

3. Interfața software



1. Comutator cameră	2. Număr de sateliți: numărul de sateliți detectați
3. Starea diferențială RTK: Fix/Float/pseudo-distanță/punct singular	4. Abatere laterală: negativă când vehiculul este în stânga traseului de navigare și pozitivă când este în dreapta acestuia
5. Viteză în timp real	6. Suprafață lucrată: în mu
7. Starea conexiunii perifericelor	8. Alarme: cauza defecțiunii echipamentului
9. Informații stație de bază: tipul stației de bază curente (stație temporară, CORS mobil, stație de bază mare și stație de bază mică)	10. Marcaj: marchează poziția
11. Mod simplificat: operare simplă, interfață cu font mare	12. Luminozitate: comutare mod zi/noapte
13. Schimbare limbă: chineză/uigură;	14. Scară optimă
15. Informații parcelă: parcele locale și parcele din apropiere (descărcabile)	16. Setare linie AB: setare parcelă, curățare interfață, resetare date și resetare punct B
17、 Setările utilajului: setarea lățimii utilajului și setarea rapidă a îmbinării rândurilor	18. Mutarea liniei: mutare stânga și dreapta, restaurare linie AB și mutare aici
19. Ajutor: ajutor cu o apăsare, instrucțiuni de utilizare, reînnoire cartelă SIM 20. Ajustare rapidă a parametrilor	
21. Setări interfață	22. Comutare ghidare manuală/automată
23. Numărul echipamentului	

III. UTILIZAREA PRODUSULUI

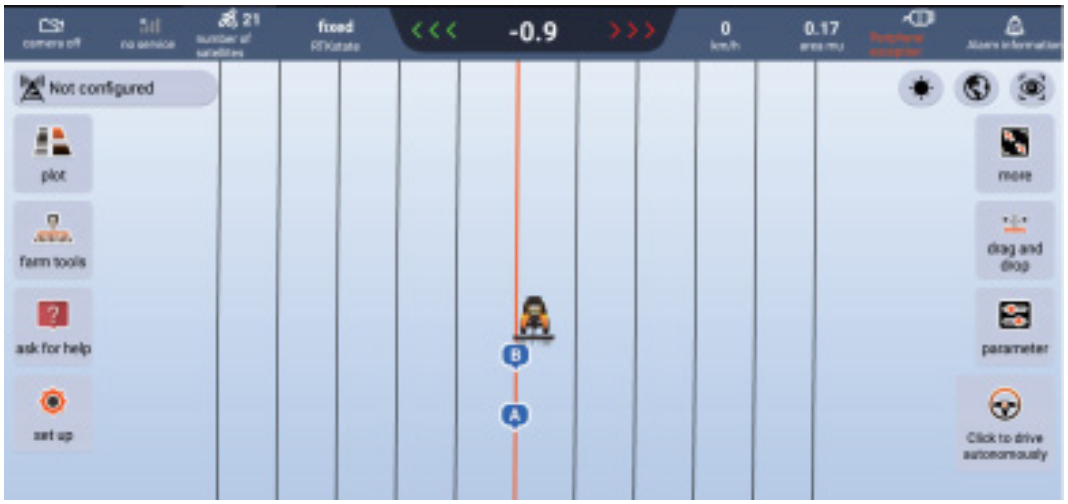
3.1 Pornirea



Porniți sistemul de navigare apăsând comutatorul de pe lateralul afișajului

3.2 Confirmarea stării RTK și a perifericelor

Înainte de autoghidare, verificați dacă RTK și perifericele funcționează normal. Treceți la pasul următor doar după aceea



3.3 Setările utilajului

Apăsați butonul „Farm Tools” din stânga ecranului pentru a intra în setările utilajului, unde puteți seta lățimea utilajului, distanța de la punctul de lucru al utilajului la punctul de prindere, distanța între treceri, decalajul utilajului și alte informații.



3.3.1 Setarea lățimii utilajului

Conform figurii de mai jos, înainte de lucru măsurați lățimea de lucru reală a utilajului și distanța reală dintre mijlocul urmei și mijlocul urmei următoare după tractarea utilajului.

Asigurați-vă că lățimea măsurată a utilajului este corectă, altfel va afecta îmbinarea rândurilor!!! Introduceți lățimea utilajului după măsurare



Lățimea este lățimea de lucru efectivă a utilajului

3.3.2 Distanța între treceri

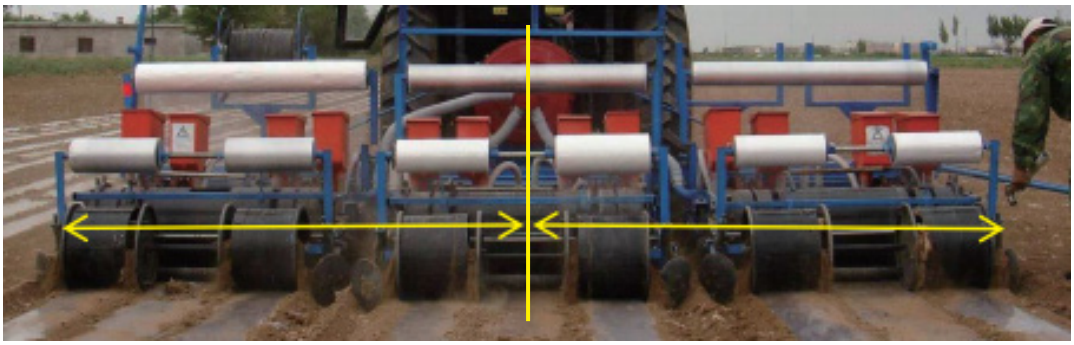
Suprapunere: lățimea de lucru curentă se suprapune când există o zonă comună între lățimea de lucru anterioară și cea curentă Gol: zona în care există un spațiu liber între lățimea de lucru curentă și cea anterioară rămâne nelucrată

3.3.3 Setarea distanței de la punctul de lucru al utilajului la punctul de prindere

Introduceți valoarea măsurată efectiv

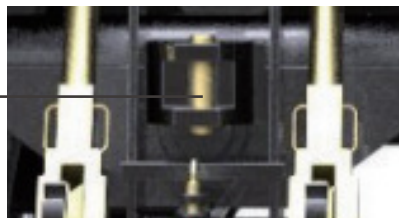
3.3.4 Setarea decalajului utilajului

Decalajul utilajului: se măsoară de la centrul tractorului la centrul utilajului; este mai precis să măsurați utilajul pe sol



Marcați poziția centrală a utilajului

Poziția centrală a prizei de putere





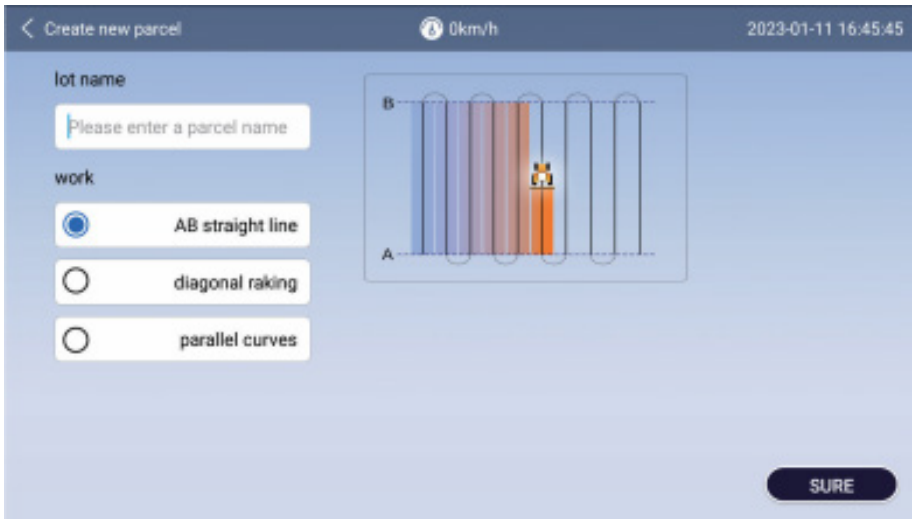
Poziția centrală a utilajului

Atenție: marcați centrul utilajului, reglați tiranții inferiori ai utilajului și asigurați-vă că centrul utilajului și al tractorului sunt pe aceeași linie

3.4 Setarea traseului de navigare

3.4.1 Setarea liniei drepte AB

Când ajungeți cu vehiculul la marginea parcelei, orientați partea din față în direcția de lucru, apăsați butonul „A” de pe ecran și setați punctul A. Conduceți manual vehiculul până la capătul parcelei, apăsați butonul „B” de pe ecran și setați punctul B. Linia AB este astfel trasată.



Selectați linia AB ca tip de mod de lucru

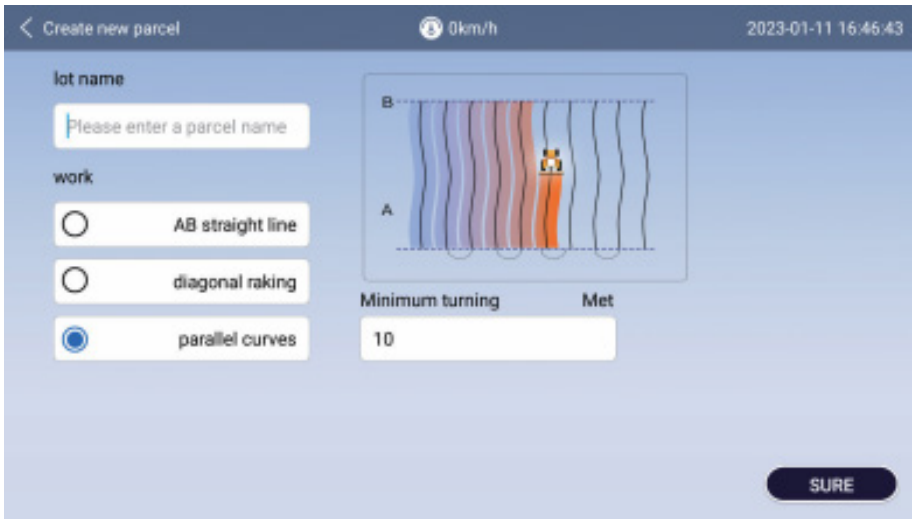
Note:

1. La setarea liniei AB, pe cât posibil vehiculul nu trebuie să lucreze și trebuie condus fără sarcină.

2. La fiecare schimbare a parcelei, linia AB trebuie resetată. Dacă lucrul nu este terminat în aceeași zi, aceeași linie AB poate fi reîncărcată pentru a continua lucrul a doua zi.

3.4.2 Setarea curbelor paralele

Selectați curbe paralele ca tip de mod de lucru. Apăsați punctul A la marginea parcelei, conduceți tractorul până la celălalt capăt de-a lungul conturului, apăsați punctul B, iar linia AB generată este o curbă paralelă.



Selectați curbe paralele ca tip de mod de lucru

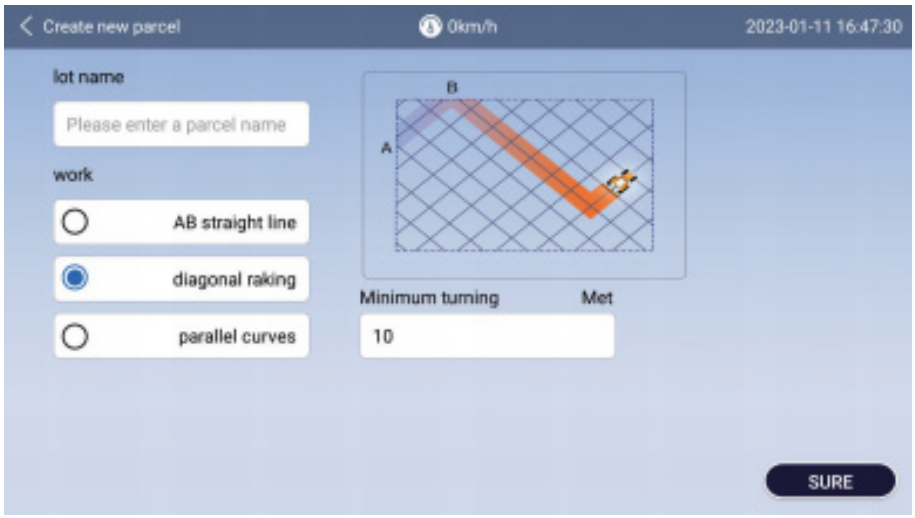
Note:

① La setarea liniei AB, pe cât posibil vehiculul nu trebuie să lucreze și trebuie condus fără sarcină.

② La fiecare schimbare a parcelei, linia AB trebuie resetată. Dacă lucrul nu este terminat în aceeași zi, aceeași linie AB poate fi reîncărcată pentru a continua lucrul a doua zi.

3.4.3 Setarea grăpării în diagonală

Apăsați butonul „Record Boundary” la marginea parcelei, apăsați punctul A, conduceți tractorul la celălalt capăt al parcelei, apăsați punctul B, readuceți tractorul din punctul B în punctul A pe celelalte trei laturi și apăsați butonul „Stop Recording”; traiectoria generată este traiectoria de grăpare în diagonală.



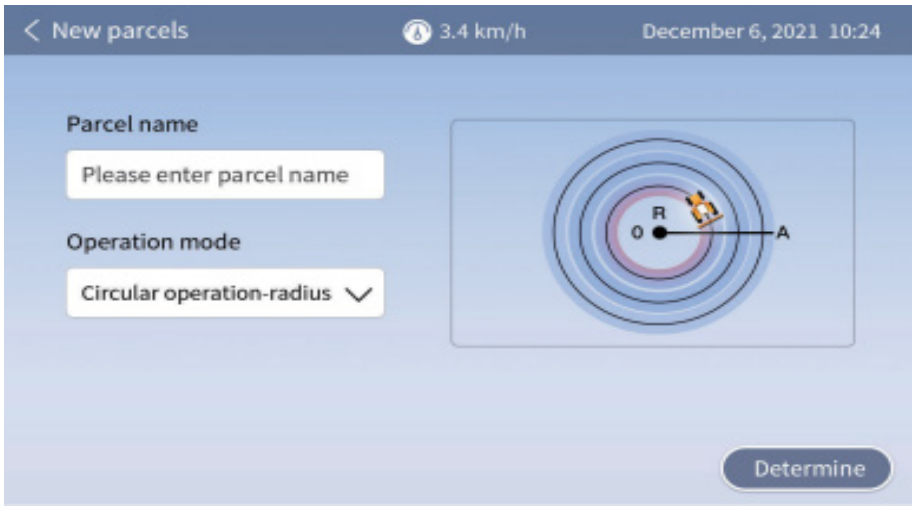
Selectați grăparea în diagonală ca tip de mod de lucru

Note:

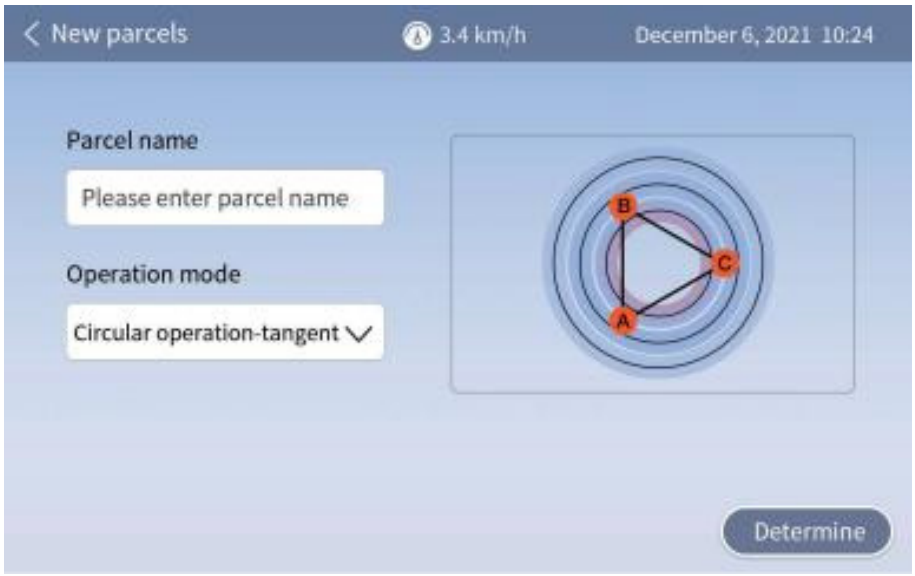
1. La setarea liniei AB, pe cât posibil vehiculul nu trebuie să lucreze și trebuie condus fără sarcină.
2. La fiecare schimbare a parcelei, linia AB trebuie resetată. Dacă lucrul nu este terminat în aceeași zi, aceeași linie AB poate fi reîncărcată pentru a continua lucrul a doua zi.
3. La grăparea în diagonală, vehiculul poate vira automat conform traseului planificat.

3.4.4 Setarea lucrului circular

Selectați modul de trasare în funcție de situația reală Mode 1: Metoda razei: în centrul cercului, apropiați centrul spatelui utilajului de centrul cercului, apăsați punctul O, conduceți manual până la contur, aduceți marginea exterioară stânga/dreapta a utilajului tangentă la conturul exterior al parcelei circulare și apăsați punctul A pentru a genera traiectoria de lucru.



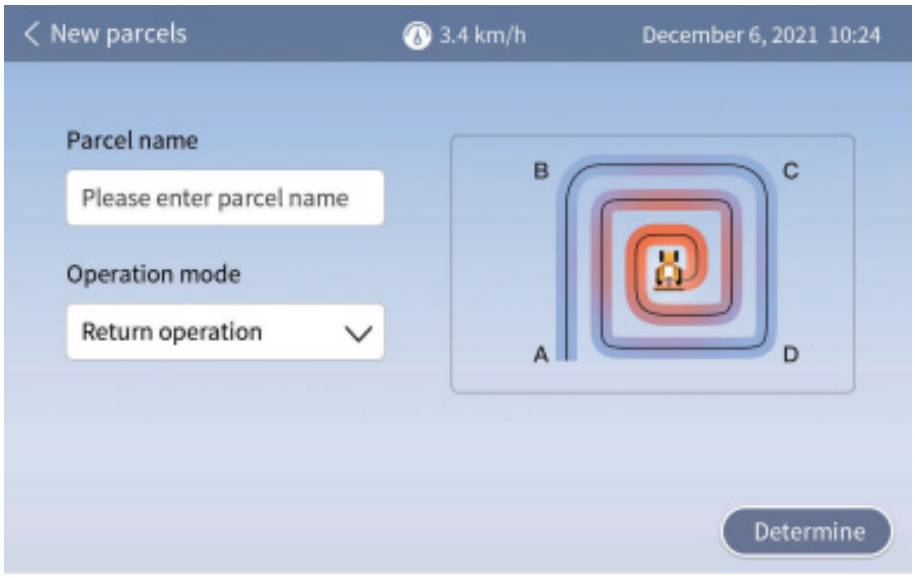
Mode 2: Metoda tangentei: se marchează conturul parcelei circulare cu marginea exterioară a utilajului pe aceeași parte. Apăsați punctul A, apoi la fel marcați punctele B și C; traiectoria de lucru se generează după marcarea punctului C



Notă: Cele trei puncte A, B, C trebuie să împartă cercul în trei părți egale. Adică, schema manual.

3.4.5 Setarea modului de lucru în buclă

Apăsați punctul A la marginea parcelei pentru marcare, conduceți manual vehiculul la celălalt capăt al marginii și apăsați punctul B, apoi conduceți manual un tur complet pe marginea parcelei, marcând pe rând punctele C și D la colțuri, pentru a genera traiectoria de lucru



Selectați modul buclă ca tip de mod de lucru

Notă: Modul de lucru în buclă se poate folosi doar pe parcele regulate, pătrate sau dreptunghiulare

3.5 Autoghidare

Pictogramă	Stare indicată	Funcție
Portocaliu	Autoghidarea este pregătită	Apăsați pentru a porni autoghidarea
Verde	Sistemul este în autoghidare	Apăsați pentru a opri autoghidarea
Roșu	Sistemul nu poate porni autoghidarea	Autoghidarea nu poate porni, verificați defectul

3.6 Oprirea



Opriți sistemul de navigare apăsând comutatorul de pe lateralul afișajului

IV. FUNCȚII UZUALE

4.1 Calculul distanței între treceri

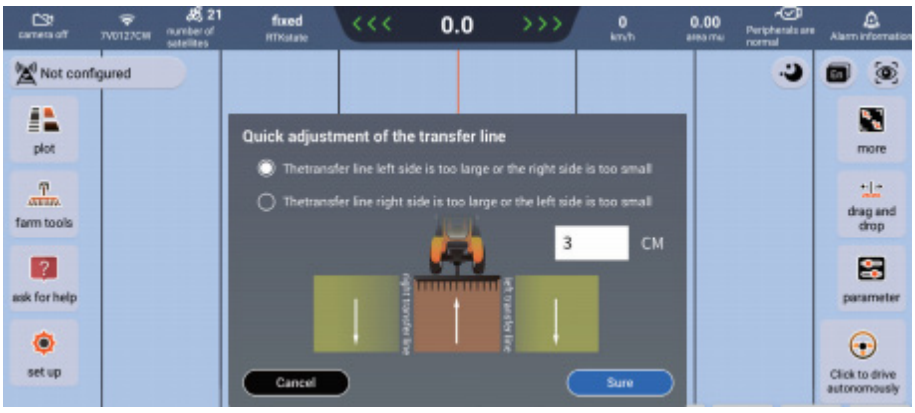
Condiții de bază: precizia mersului în linie dreaptă este normală, lățimea și decalajul utilajului sunt setate corect, iar utilajul este bine fixat, fără joc.

Pașii de reglare

a. Lucrați cu autoghidare, faceți două treceri la viteză constantă și măsurați distanța dintre treceri actuală. (Notă: lățimea de lucru este distanța dintre cele mai exterioare două brăzdare de semănat)

b. Colectarea datelor: la îmbinarea curentă, găsiți o porțiune cu precizie în linie dreaptă de 0 ~ 1cm, măsurați de trei ori, la distanțe diferite, lățimea îmbinării, calculați media și diferența dintre valoarea reală și cea ideală.

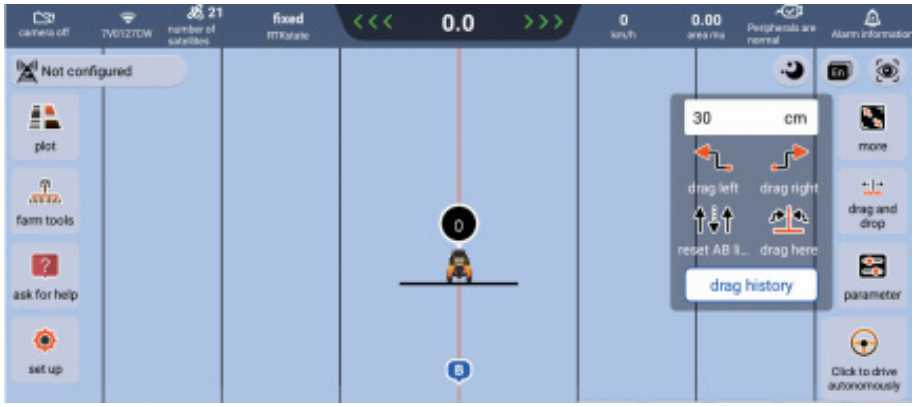
c. Introducerea datelor: selectați direcția reală a abaterii îmbinării, introduceți diferența și apăsați „OK” pentru a finaliza ajustarea rapidă a îmbinării rândurilor.



4.2 Mutarea liniei

Puteți muta traseul de navigare spre stânga și spre dreapta pentru a-l aduce în poziția dorită

Mutare la stânga: apăsați „Drag”, traseul de navigare se mută la stânga Mutare la dreapta: apăsați „Drag”, traseul de navigare se mută la dreapta Restaurare linie AB: toate mutările sunt șterse și se restaurează prima linie AB a parcelei curente. Mutare aici: mută traseul de navigare în locul specificat



4.3 Partajarea parcelelor

4.3.1 Partajare pe un singur utilaj

Utilizatorul 1 creează o parcelă nouă. După trasarea liniei AB, apăsați „Send Plot” din butonul „Operation” pentru a partaja linia AB cu Utilizatorul 2. Puteți apăsa și „Upload Plot” pentru a încărca linia AB în cloud.

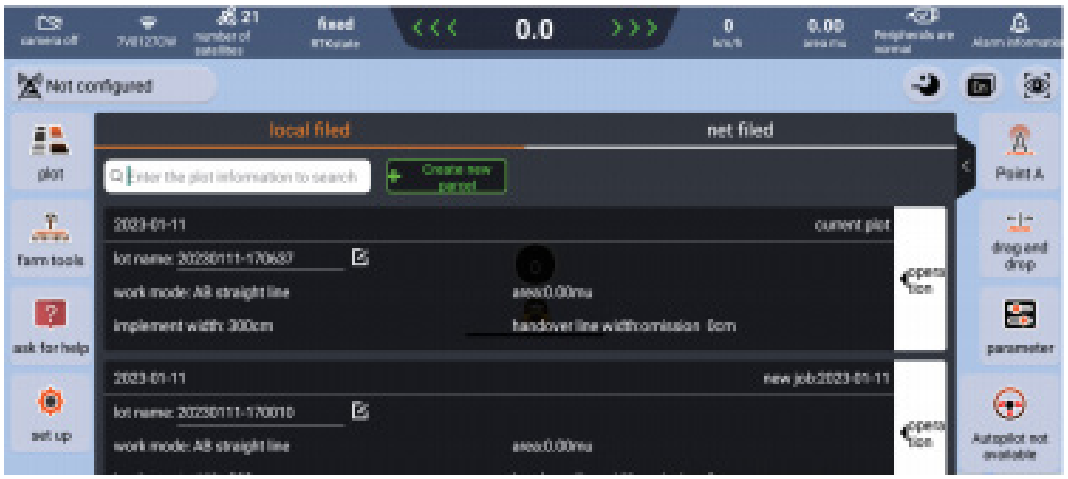


Note:

1. Utilizatorul 1 introduce ID-ul dispozitivului Utilizatorului 2
2. Utilizatorul 2 așteaptă mesajul de partajare în interfața principală și apasă „Accept” pentru a primi linia AB de la Utilizatorul 1.

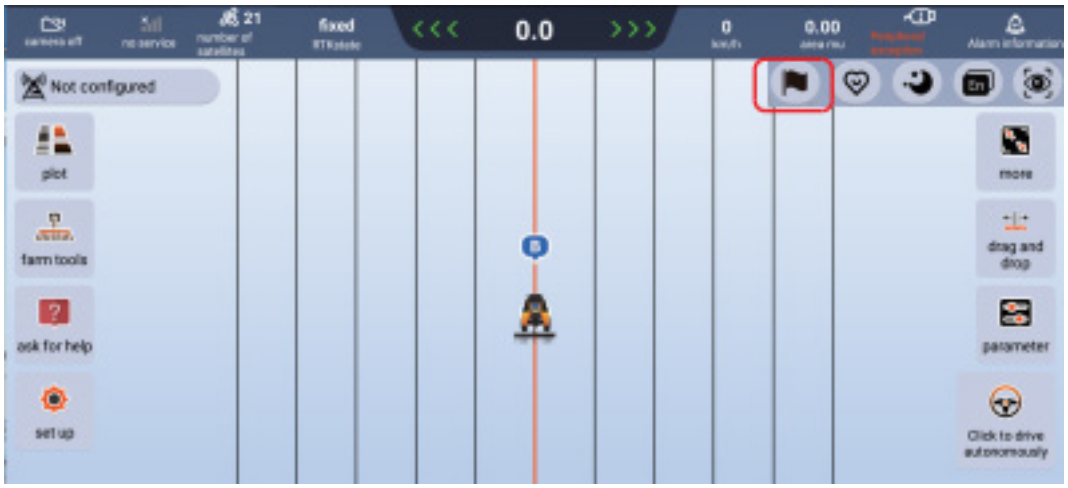
4.3.2 Parcele din apropiere

Parcelele din apropiere au mod listă și mod hartă (disponibile doar cu rețea) Utilizatorul poate importa linia AB necesară pentru lucru din modul listă sau hartă al parcelelor din apropiere.



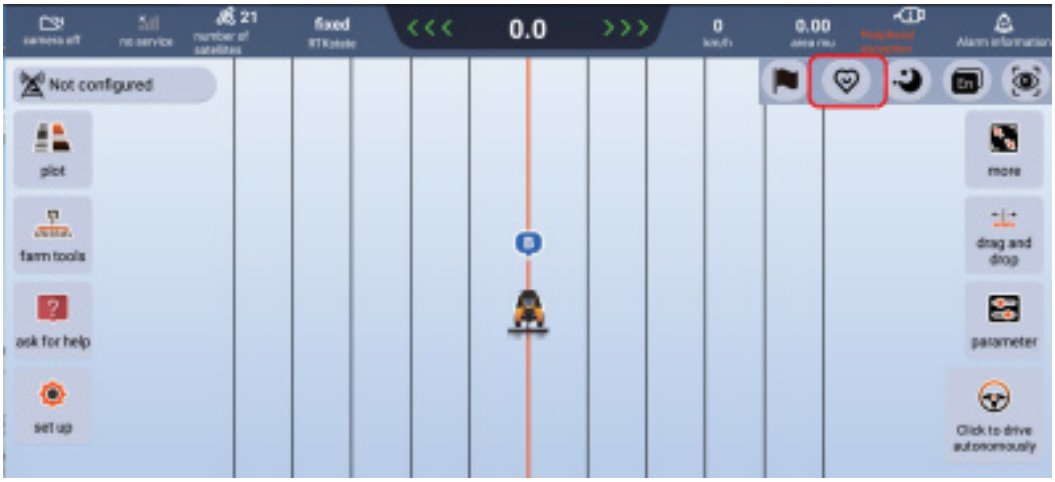
4.4 Marcaj

Locația parcelei curente poate fi marcată prin poziția vehiculului; apoi, când vehiculul se apropie de poziția marcată în autoghidare, veți fi avertizat



4.5 Mod simplu

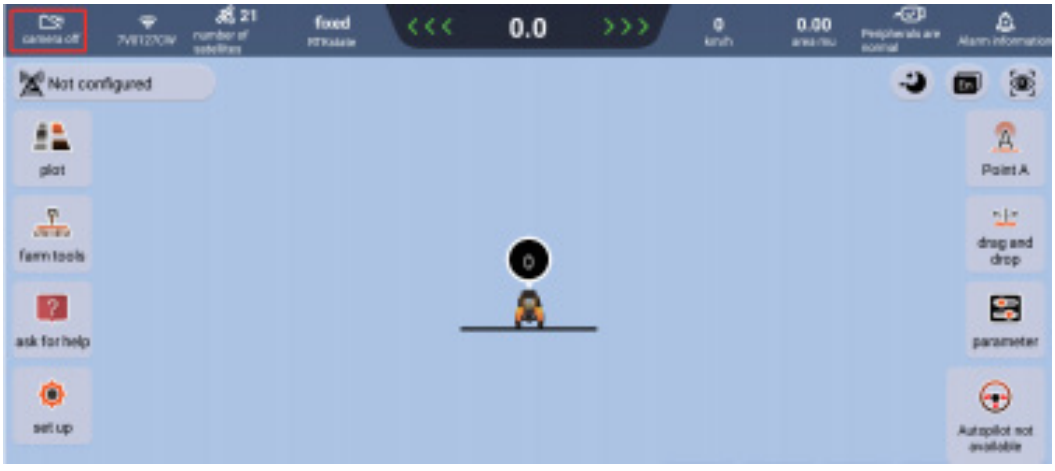
În interfața normală, apăsați pictograma „Simple Mode” pentru a intra. Modul are text mai mare și funcții mai simple. Funcțiile și informațiile necesare sunt la îndemână. Apăsați pictograma din „Simple Mode” pentru a reveni rapid la „Normal Mode”



Notă: Pentru reglarea vehiculului, folosiți modul normal; reglarea nu este posibilă în modul simplu.

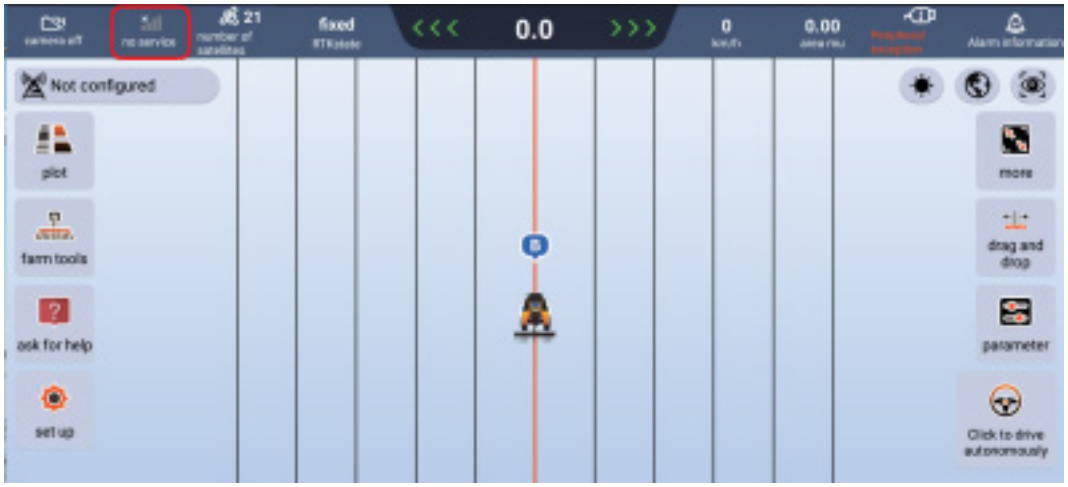
4.6 Cameră

Camera sistemului poate monitoriza în timp real lucrul utilajului. Apăsați butonul camerei din colțul din stânga sus pentru a o porni sau opri



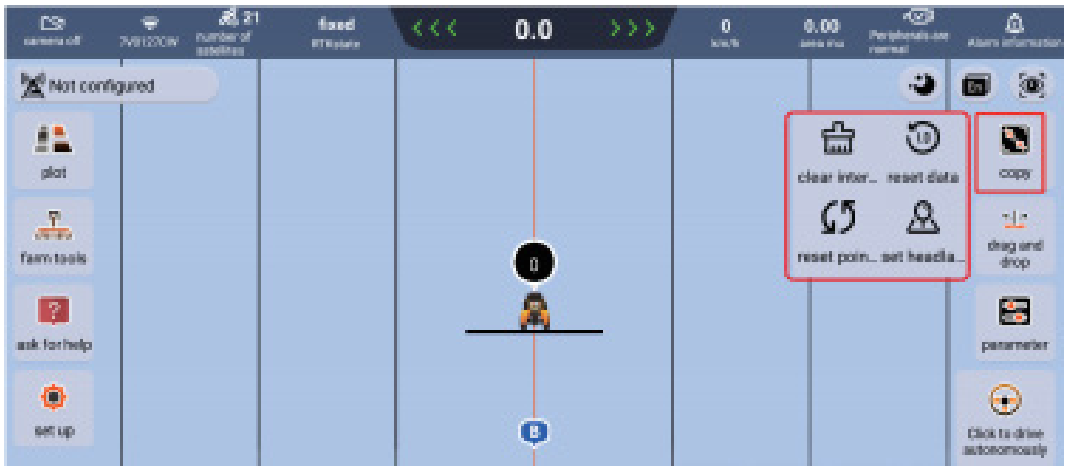
4.7 Hotspot WiFi

Vă puteți conecta la rețea prin hotspot-ul WiFi al telefonului mobil



4.8 Curățare interfață, resetare date, resetare punct B

Curățare interfață: apăsați butonul „Clear Interface” pentru a șterge traiectoria parcursă în parcela curentă (traiectoria de lucru galbenă) Resetare date: apăsați butonul „Reset Data” pentru a reseta linia AB a parcelei curente și traiectoria parcursă. Resetare punct B: dacă punctul B a fost trasat greșit, apăsați butonul „Reset Point B” de pe ecran pentru a-l reseta.

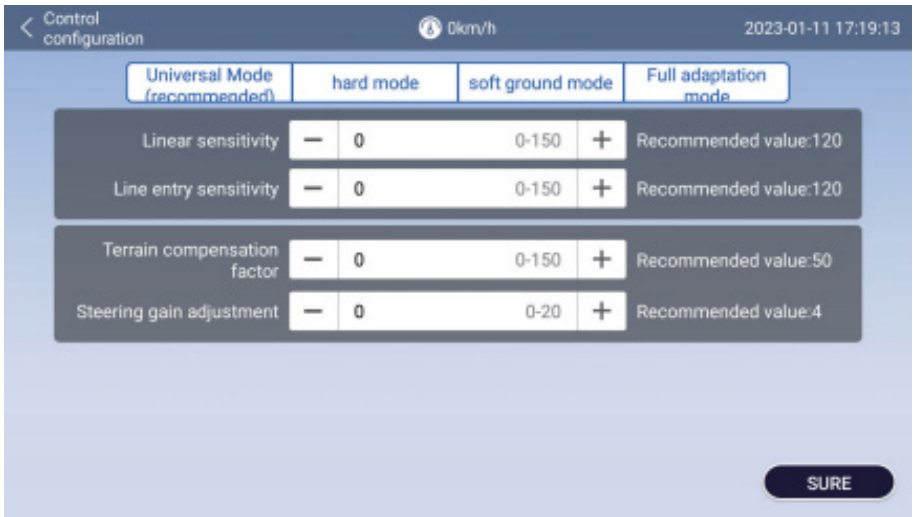


4.9 Parametri

Lateral se referă la abaterea laterală, iar heading la abaterea unghiului de direcție. Teoretic, sensibilitatea se mărește când reacția direcției vehiculului la abatere este insuficientă și se micșorează când reacția direcției la abatere este excesivă.

Valoare recomandată Compensare teren: 50 câștig la viraj: 4 Mod universal (inlet 120-lateral 70-heading 30) Mod teren tare (inlet 120-linie dreaptă 120) Mod teren moale (inlet 120-lateral 70-heading 30) Mod adaptare completă (inlet 120-lateral 70-heading 30)

În general se folosește modul universal; pe teren moale se folosește modul teren moale



4.10 Hartă live

În interfața principală, apăsând pictograma de mai jos puteți comuta fundalul între cel implicit și harta live. În modul hartă live, sistemul afișează poziția vehiculului pe harta satelit, pe baza poziționării curente. Funcția necesită conexiune la internet.

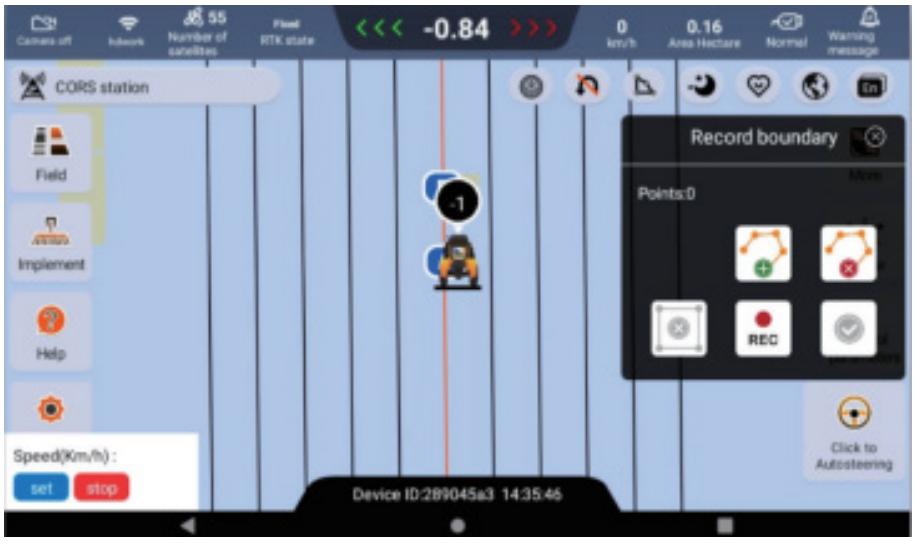


4.11 Contur parcelă

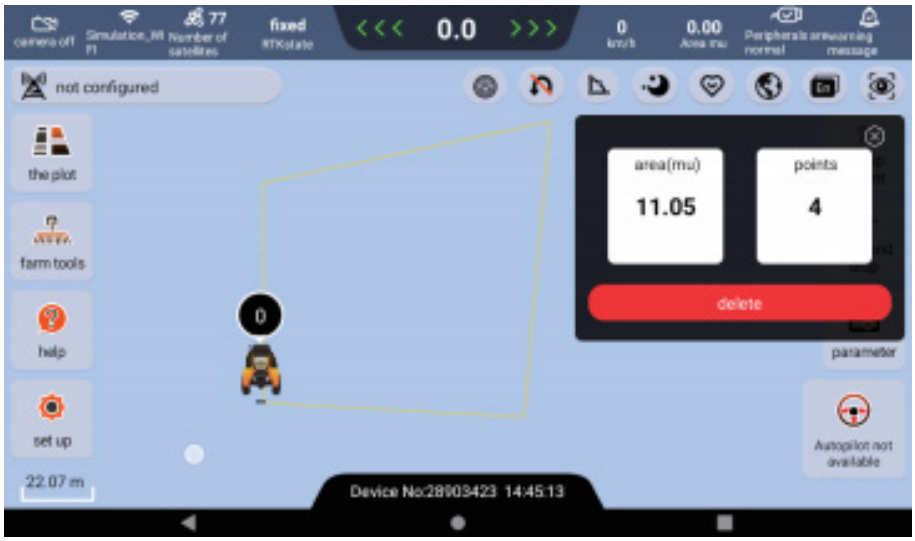
Unele funcții, cum ar fi întoarcerea automată la capăt, se pot folosi doar dacă este definit conturul parcelei. În interfața principală, apăsați pictograma de mai jos, apoi alegeți modul de import al conturului. Puteți importa conturul dintr-un fișier extern sau îl puteți înregistra cu instrumentele sistemului.



În modul de înregistrare din mers, puteți alege metoda de înregistrare după forma parcelei curente. De regulă, pentru parcelele cu formă regulată este potrivită metoda marcării punctelor. Altfel, alegeți metoda urmăririi traiectoriei vehiculului.



După crearea conturului, sistemul afișează conturul parcelei curente în interfața principală. Fereastra pop-up arată suprafața și numărul de puncte. Dacă nu sunteți mulțumit de contur, îl puteți șterge și recrea.



4.12 Funcția de întoarcere la capăt

În interfața principală, apăsați pictograma de mai jos pentru a configura funcția de întoarcere la capăt. Verificați setările înainte de utilizare.



La setarea întoarcerii la capăt, obțineți cel mai bun viraj și mai multă siguranță setând corect numărul de rânduri sărite, raza de viraj, distanța de rezervă față de contur și modul capăt de parcelă. Numărul de rânduri sărite: numărul de rânduri dintre următoarea linie țintă și linia țintă curentă după ce utilajul termină întoarcerea. Setând un număr rezonabil de rânduri, sistemul poate planifica un viraj mai bun pentru utilaj, reducând spațiul necesar pentru întoarcere și permițând utilajului să termine întoarcerea mai repede. Raza de viraj: setați o rază de viraj pentru utilaj; sistemul o va folosi la planificarea traseului de întoarcere. Valoarea nu poate fi mai mică decât raza minimă de viraj pe care utilajul (cu echipamentul atașat) o poate realiza efectiv, altfel utilajul s-ar putea să nu poată parcurge traseul de întoarcere planificat de sistem. Distanța de rezervă față de contur: distanța care trebuie păstrată între traseul de întoarcere planificat de sistem și conturul parcelei. Conturul parcelei și această valoare determină împreună poziția de lucru a fiecărei întoarceri la capăt în parcelă. Mod capăt de parcelă: alegeți între modul drept și modul contur. Această setare este folosită pentru strategia de planificare a traseului general de lucru al parcelei în modul de întoarcere automată.



Mod linie dreaptă Mod contur



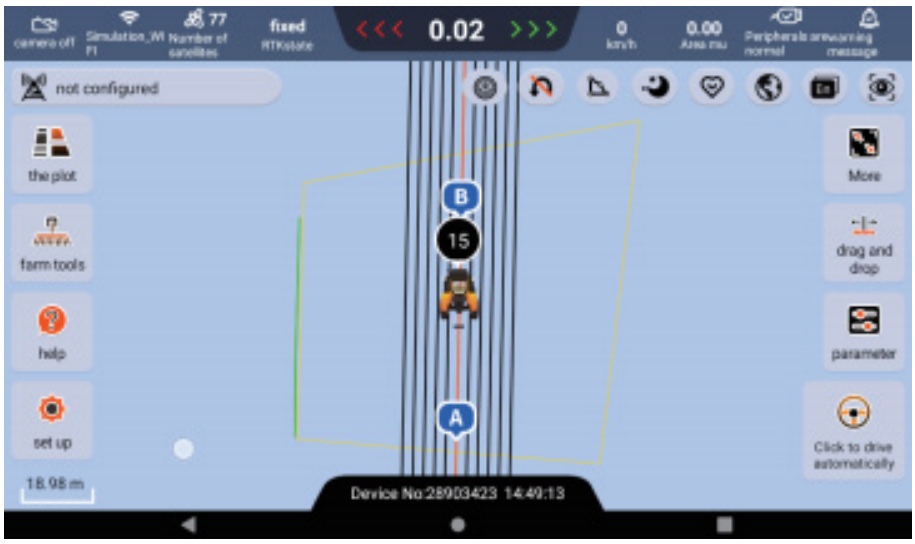
Întoarcere cu o singură apăsare

În modul de întoarcere cu o singură apăsare, interfața de lucru păstrează mereu butoanele de întoarcere la stânga și la dreapta, plus o setare rapidă pentru numărul de rânduri sărite în caseta de introducere. Când apăsați butonul de întoarcere stânga sau dreapta în timpul autoghidării utilajului agricol, pe interfață apare o linie albastră punctată care indică traseul de întoarcere. Apoi utilajul se va deplasa automat pe această linie albastră punctată până ajunge la următoarea linie țintă.



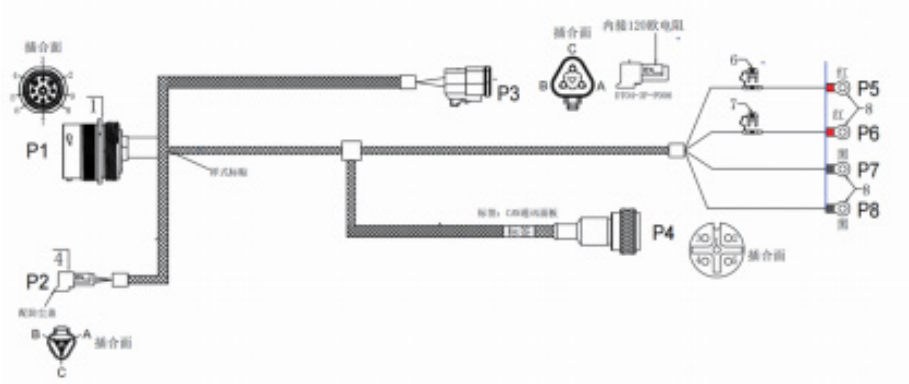
Întoarcere automată

Mai întâi trebuie să setați un contur pentru lucrarea curentă înainte de a porni întoarcerea automată. Când utilajul agricol se deplasează autonom în interiorul conturului, sistemul planifică și execută automat întoarcerea când utilajul ajunge la contur. Șoferul trebuie să controleze atent viteza, mai ales la începutul întoarcerii. Dacă viteza depășește limita, sistemul consideră întoarcerea periculoasă și o întrerupe. În orice altă situație de urgență, șoferul poate opri manual autoghidarea și trece la conducere manuală.



4.13 ISOBUS

Cablajul ISOBUS al terminalului de navigare este următorul:



接 线 表										
信号定义	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7	P8	颜色	线性规格
GND	1			3			黑		黑	5.0mm²
	5. mm²			0.75mm²			5.0mm²			0.75mm²
ECU-GND	2							黑	黑	2.5mm²
PWR	3			1	红				红	5.0mm²
	5.0mm²			0.75mm²	5.0mm²					0.75mm²
ECU-PWR roșu									红	2.5mm²
TBC-DIS	5	A							棕	0.75mm²
TBC-PWR	6	B							红	0.75mm²
TBC-RTN	7	C							白	0.75mm²
CAN2_H	8		A	4					黄	0.75mm²
CAN2_L	9		B	5					绿	0.75mm²

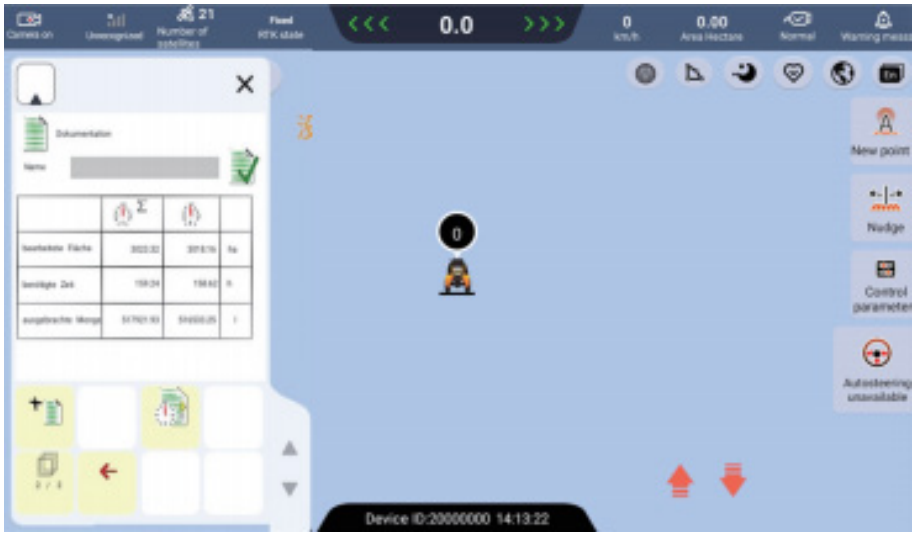
Identificați pe utilajul agricol cablajul interfeței ISOBUS, ca în imaginea de mai jos:



Conectați interfața P1 a cablajului ISOBUS al terminalului de navigare (ca în imaginea de mai jos) la interfața cablajului utilajului agricol, iar interfața P4 la interfața CAN a terminalului de navigare.



Pe interfața principală, apăsați pictograma următoare pentru a deschide panoul de control ISOBUS pe pagina ISOBUS UT.



Starea încărcării datelor ISOBUS:



Date ISOBUS deconectate

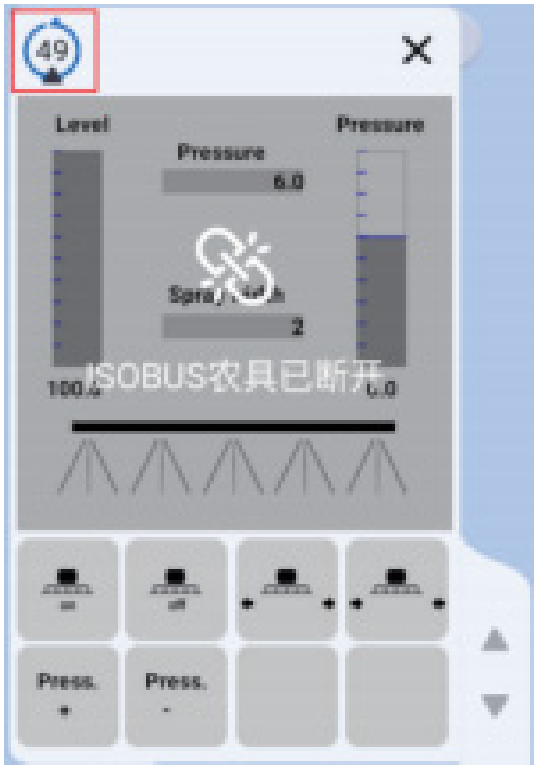


Date ISOBUS în încărcare



Date ISOBUS încărcate

La prima conectare la utilaj, poate fi necesar un timp de încărcare. Progresul încărcării este afișat în partea de sus a panoului de control.

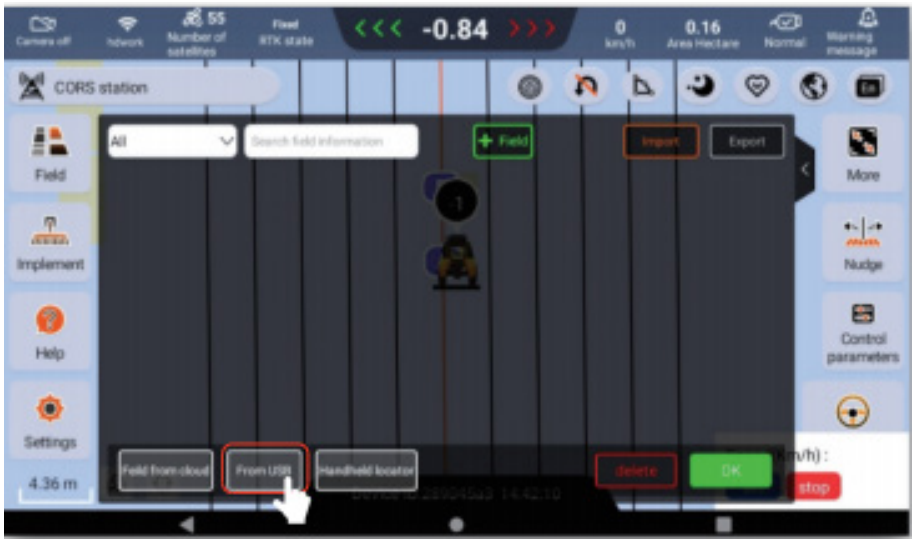


4.14 Import fișiere

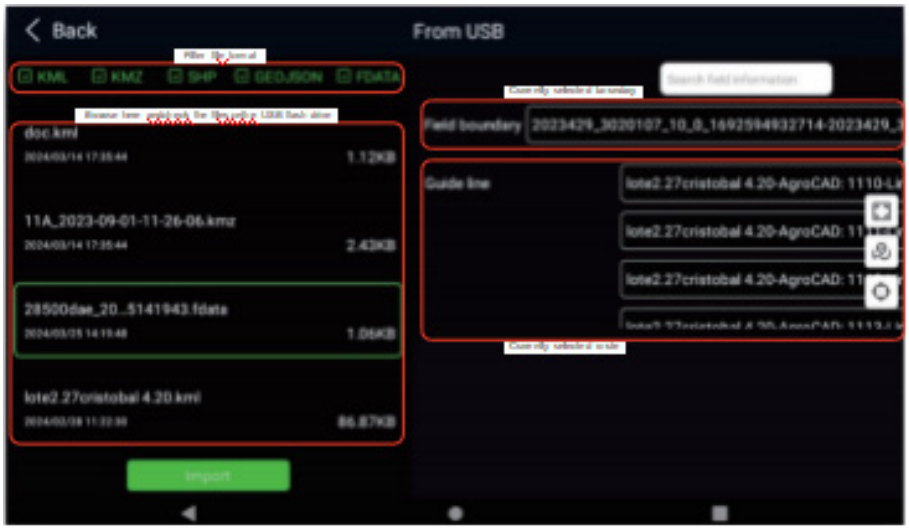
Deschideți parcela, apoi apăsați pictograma din colțul din dreapta sus pentru a intra în interfața de import.



Selectați „USB Drive” din opțiunile de import de mai jos.



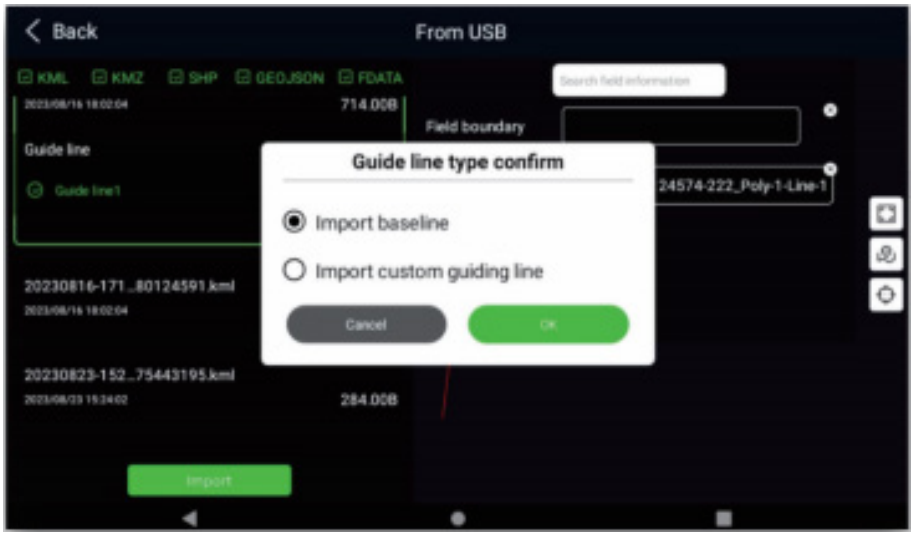
Sistemul poate importa următoarele formate: KML, KMZ, SHP, GEOJSON și FDATA. Puteți importa simultan un singur contur și mai multe linii de ghidare, care vor fi create ca parcelă locală.



În funcție de necesități, puteți alege forma pe care o vor avea liniile de ghidare adăugate la importul în sistem:

1. Import ca linie de bază: sistemul atribuie automat celelalte linii de ghidare pe baza acestei linii.

2. Import ca linie personalizată: linia de ghidare este importată în forma originală.



V. PROBLEME FRECVENTE

5.1 Analiza defectelor din informațiile echipamentului

Bara de stare	Informații stare	Analiza stării
Stare poziționare	Fix	Normal
	Float Echipamentul recepționează puțini sateliți sau semnalul de satelit este slab	
	Pseudo-distanță	Semnalul stației de bază nu este recepționat
	Punct singular Se calculează doar un punct de poziție (semnalul nu este recepționat)	
	NGPS	Fără semnal satelit
Sursă de date	Neconfigurat	Stația de bază nu este configurată
	Normal	Normal
Cutie de control	Neconectat	Verificați cablajul principal
	Conectat	Normal
Senzor de unghi	Neconectat	Verificați cablajul giroscopului
	Conectat	Normal
Unghi roată față	Neinițializat	Inițializarea are loc când vehiculul a stat mult timp pe loc și apoi pornește înainte pe o anumită distanță (viteza este > 1.6km/h)

5.2 Analiza defectelor frecvente

Nr.	Simptom defect	Analiza cauzei	Soluție
1	Terminalul nu pornește	Siguranță arsă	Înlocuiți siguranța
2	Motorul nu se rotește	Defect motor	Înlocuiți motorul
3	Ecran negru Ecranul clipește	a. Defect al terminalului de afișare; b. Cablajul principal al terminalului de navigare este deteriorat; c. Alimentarea cablajului principal al receptorului este întreruptă; d. Cablul de alimentare/baterie slăbit	a. Înlocuiți terminalul de afișare; b. Înlocuiți cablajul principal al terminalului de navigare; c. Înlocuiți cablajul principal al receptorului; d. Încărcați bateria/ strângeți cablul de alimentare
4	Autoghidarea se oprește	Conexiune cablu anormală	Verificați conexiunea cablului

HUIDA TECH

Implementing Global Agricultural Intelligence

Heilongjiang Huida Technology Co., Ltd.

Sediu central: 8F/9F, Building 2, Area A, No.288, Zhigu Street, Songbei District, Harbin Centr[illegible]re-o[illegible]F, B[illegible]ngq[illegible]
South Area, E-Link World, Qingpu District, Shanghai Departament internațional: Room 103, [illegible]aiju [illegible]tan[illegible]ngz[illegible]
TikTok „Huida tech asia” Facebook „HUIDA TECH” YouTube „HUIDA Tech” Web www.huidaagt[illegible]

400-888-0787 www.huidaagtech.com