

T3 Агронавігатор

Зовнішні системи взаємодії

GPS модулі які застосовувались (нео-m8n, нео-m7n, модулі на чіпах m8030 та g7020).

GPS модулі які планується застосовувати (zed-f9p, um982, B70) це модулі які працюють в режимі RTK для збільшення точності позиціювання.

Передача даних від GPS до Android пристрою застосовувалась за допомогою Bluetooth 2.0. Ця система має обмежену швидкість по UART. Бажано застосовувати 4.0 або вище, так як швидкість UART на системах з RTK рекомендується 460800(можу помилятися). Може було б доцільніше використати esp32.

Також бажано мати можливість передачі даних від GPS по USB через TTL перетворювач.

Зовнішній вигляд головного екрану програми

- Швидкість руху км/год
- Кількість супутників
- Системи фіксації (Fixed, GNSS поправки)
- Приближення та відновлення
- Кнопка зміни кольору замальовки сліду який лишає техніка після себе (також бажано мати фізичну кнопку (датчик) для вмикання і вимикання замальовки
- Кнопка налаштування
- Вибір паралельних прямих (прямі чи кривлі)
- Кнопка магніт (яка може скоректувати лінії по поточному місці, якщо позиціювання змістилося)
- Відображення обробленої площі по замальовці

- Довжина гону
- Залишок не обробленої ділянки (якщо ми об'їхали поле по колу, інформація загальної площі, оброблена площа та скільки лишилося обробити)

Кнопка налаштування

- Налаштування техніки (захват, перекриття, зміщення агрегату, відстані від колес до антени, відстань від антени до агрегату...)
- Налаштування зовнішнього виду (мова, нічний режим...)
- Підключення...
- Активація (ключ)