

BARBIERI GROUP
MADE IN ITALY

BHV
Barbieri Hybrid Vehicle

GPS/RTK
GPS COMPASS SERVO DRIVE



XROT EVO - XFLAIL EVO - XCROSS - eROT EVO

Manuale dell'operatore

MODELLO:

GPS/RTK
GPS COMPASS SERVO DRIVE

Traduzione della versione originale scritta in inglese

ITALIANO

BHV
Barbieri Hybrid Vehicle

BARBIERI GROUP
MADE IN ITALY



BARBIERI SRL – Power Product

Registered office: 00144 ROMA (RM) - PIAZZALE LUIGI STURZO N. 15
Production site & Factory: Via Seccalegno, 23 - 36040 SOSSANO (VI) Italy
Tel. +39 0444 885722

www.barbieri-group.com [mail info@barbieri-fb.com](mailto:info@barbieri-fb.com)

Parts code: OM - 6206 - 1 - V0 - IT
Publishing date: 12 January 2026
Printed in Italy

PARTE 1 - Manuale GPS Compass Servo Drive

- **Introduzione**
- 1.1 Configurazione iniziale - Compass Servo Drive
- 1.2 Come utilizzare il telecomando
 - o 1.2.1 LED e indicatori
 - o 1.2.2 Pulsanti di controllo
- **1.3 Pianificazione del lavoro**
 - o 1.3.1 Larghezza di taglio
 - o 1.3.2 Direzione di manovra
 - o 1.3.3 Velocità di taglio
- **1.4 Modalità di lavoro**
 - o 1.4.1 Modalità 1 - Linea retta
 - o 1.4.2 Modalità 2 - Linea curva
 - o 1.4.3 Modalità 3 - Linea chiusa (Perimetro)
 - o 1.4.4 Modalità 4 - Percorso personalizzato (RTK richiesto)

PARTE 2 - BHV Web App

- **Introduzione**
- 2.1 Connessione alla Web App
- **2.2 Panoramica del menu Web App**
 - o 2D view
 - o Mappa
 - o Configurazione
- **2.3 Proprietà avanzate**
 - o Vehicle Model (modello del veicolo)
 - o Country (nazione)
 - o Antenna Default Setup Mode (modalità configurazione base antenna)
 - o Center Universe (centro dell'universo)
 - o Software Update (aggiornamento software)
- **2.4 Gestione dei percorsi**

PARTE 3 - Antenna RTK

- **Introduzione**
- 3.1 Installazione e posizionamento dell'antenna
- 3.2 Attivazione dell'antenna
- 3.3 Modalità Attiva e Passiva (configurazione multi-veicolo)
- 3.4 Inizializzazione dell'antenna e stato del segnale
- 3.5 Associazione dei percorsi registrati
- 3.6 Gestione di antenne multiple
- 3.7 Applicazione Antenna Manager

PARTE 1 - Manuale GPS Compass Servo Drive

Il sistema GPS Servo Drive migliora significativamente la guidabilità, la precisione e l'efficienza della macchina.

Grazie alla possibilità di operare in modalità autonoma tramite quattro modalità di guida configurabili, il sistema riduce la necessità di controllo manuale continuo.

Importante: sebbene la macchina possa operare in autonomia, l'operatore deve sempre rimanere nell'area di lavoro e monitorare costantemente la macchina per garantire un funzionamento sicuro.

1.1 Configurazione iniziale - Compass Servo Drive

Seguire i passaggi seguenti per eseguire la prima configurazione del sistema GPS Compass Servo Drive:

1. Installare il kit Compass Servo Drive sulla macchina seguendo le istruzioni fornite nell'Allegato A.
2. Accendere la macchina e collegare il telecomando.
3. Dal proprio dispositivo con Wi-Fi, connettersi alla rete Wi-Fi della macchina utilizzando la password: 12345678.
4. Aprire un browser web e accedere all'indirizzo: <http://192.168.4.1:5000>
Fare clic sull'icona del menu (tre linee orizzontali) nell'angolo in alto a destra, quindi selezionare Configuration.
5. Scorrere fino in fondo al menu e selezionare Advanced Properties (proprietà avanzate). Fare clic su Center Universe (questo passaggio è richiesto solo durante la prima configurazione).
6. Selezionare il paese in cui la macchina viene utilizzata.
7. Selezionare il modello corretto della macchina nella sezione Vehicle Model.
La macchina si riavvierà automaticamente (l'operazione può richiedere fino a 60 secondi).
Una volta riavviata, la macchina è pronta per operare con il sistema Compass Servo Drive.




Vista 2D

Mappa

Configurazione

1.2 Come utilizzare il telecomando

1.2.1 LED e indicatori



A - Il **LED AUTO** sul telecomando fornisce informazioni sullo stato del sistema GPS Compass Servo Drive.

A - LED acceso: La macchina sta lavorando seguendo le istruzioni GPS o un percorso salvato.

A - LED lampeggiante: La macchina sta registrando un nuovo percorso.

B - Indicatore "A" lampeggiante: La macchina sta registrando un percorso di lavoro.

B - Indicatore "AUTO" visibile: La macchina sta seguendo un percorso precedentemente salvato.

L'indicatore AUTO appare nell'angolo in alto a destra dello schermo del telecomando, sopra la voce **AUX**, solo quando la macchina sta seguendo un percorso memorizzato.

1.2.2 Pulsanti di controllo

Le operazioni principali del Compass Servo Drive vengono gestite tramite i pulsanti **SHIFT**, **A**, **B**, **C** e **D**, situati su entrambi i lati del radiocomando.

Per la posizione dettagliata dei pulsanti e l'utilizzo generale dei comandi, fare riferimento al manuale operativo principale della macchina.

1.3 Pianificazione del lavoro

Prima e durante il funzionamento guidato da GPS, è possibile configurare i seguenti parametri:



1.3.1 Larghezza di taglio

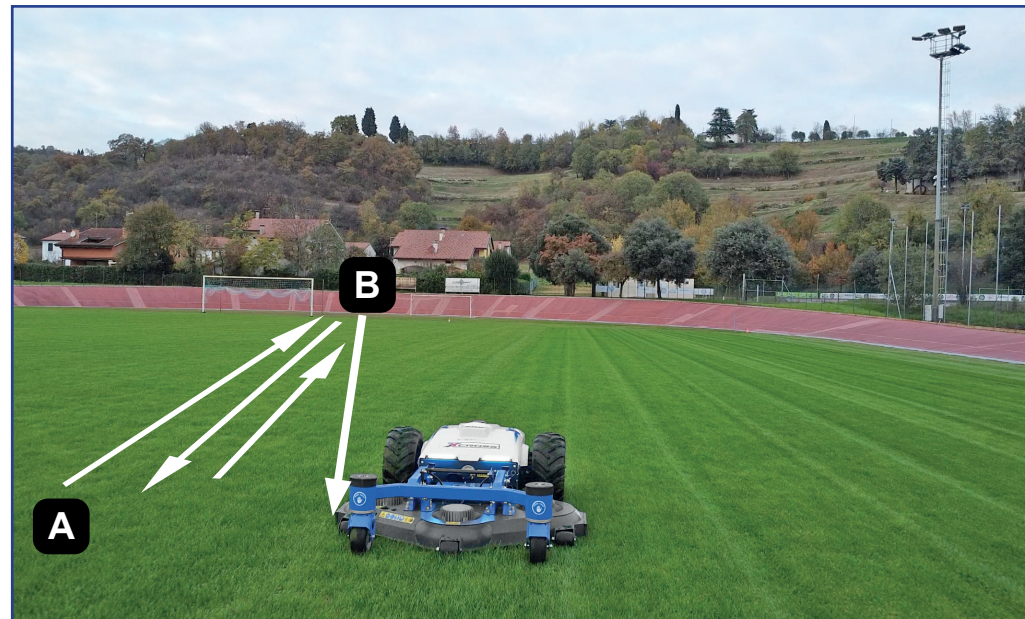
- Regolabile tramite **SHIFT** + leva velocità sul telecomando (incremento/decremento di **5 cm per ogni pressione**).
- È possibile modificare la larghezza anche tramite la **Web App**.
- L'impostazione viene salvata automaticamente per le sessioni successive.

Larghezze di taglio predefinite per modello:

- **XRot 70evo** - **XRot 80evo**: 75 cm - **XRot 95evo**: 90 cm
- **eRot 70**: 65 cm - **XCross**: 110-125-135 cm

1.3.2 Direzione di manovra

Per modificare la direzione di svolta al termine di una linea:



1. Tenere premuto **SHIFT**.
2. Muovere la **leva di movimento** nella direzione desiderata (**sinistra o destra**).
3. La macchina continuerà a registrare e inizierà a lavorare nella nuova direzione.

1.3.3 Velocità di taglio

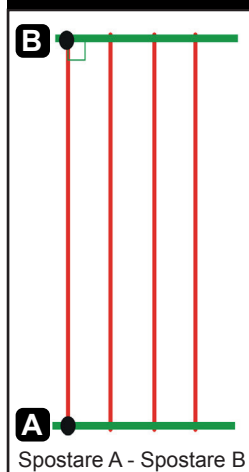
- Impostabile tramite la **leva della velocità** sul lato sinistro del telecomando.
- La **velocità massima** è definita nella **Web App** (limite predefinito: **6 km/h**).

1.4 Modalità di lavoro

La macchina può operare in quattro diverse modalità assistite da GPS:

1.4.1 MODALITÀ 1 (LINEA RETTA)

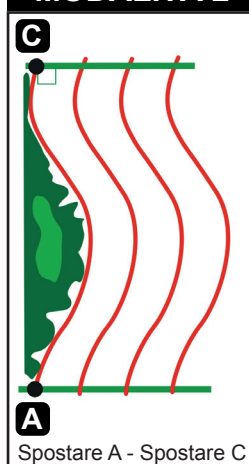
MODALITÀ 1



- Portarsi al punto A (inizio del campo).
 - Da fermi, premere **SHIFT + A**.
 - Muoversi in linea retta verso il **punto B**. Il **LED AUTO** inizia a lampeggiare (registrazione del percorso in corso).
 - Al punto B, premere **SHIFT + B**. Il LED smette di lampeggiare e appare la scritta **AUTO**.
 - Far retrocedere la macchina di 1 metro.
 - Tenere premuto **SHIFT per 3 secondi** per attivare il Compass Servo Drive.
 - La **luce smart** lampeggerà in verde lime e la macchina inizierà a ripetere automaticamente la linea A-B, spostandosi verso destra.
- ✓ **Per arrestare la macchina**, è sufficiente muovere la **leva di movimento**.

1.4.2 MODALITÀ 2 (LINEA CURVA)

MODALITÀ 2

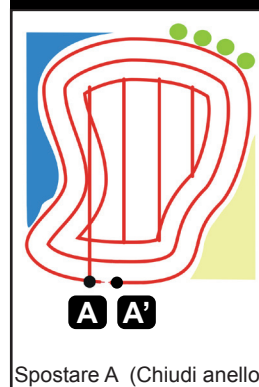


- Partendo dal punto A, premere SHIFT + A da fermi.
 - Percorrere una traiettoria curva (ad esempio attorno a un ostacolo) fino al punto C.
 - Premere SHIFT + C per terminare la registrazione.
 - Far retrocedere di 1 metro e premere SHIFT per 3 secondi.
 - La macchina seguirà il percorso curvo da A a C, spostandosi automaticamente verso destra.
- ✓ **Per arrestare la macchina**, è sufficiente muovere la **leva di movimento**.

1 - GPS SERVO DRIVE COMPASS

1.4.3 MODALITÀ 3 (LINEA CHIUSA - PERIMETRO)

MODALITÀ 3

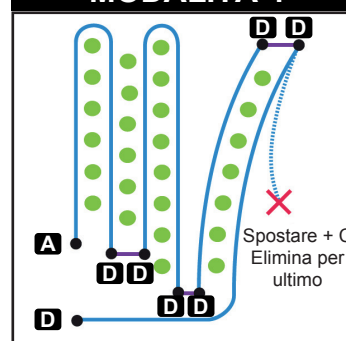


- Ideale per aree **irregolari o non rettangolari**.
 - Partendo dal **punto A**, premere **SHIFT + A** da fermi.
 - Percorrere una traiettoria curva (ad esempio attorno a un ostacolo) fino al punto C.
 - Premere **SHIFT + C** per terminare la registrazione.
 - Far retrocedere di 1 metro e **premere SHIFT per 3 secondi**.
 - La macchina seguirà il percorso curvo da A a C, spostandosi automaticamente verso destra.
- ✓ La macchina calcolerà il percorso interno più efficiente, solitamente ripetendo i passaggi sul perimetro e successivamente passando a linee centrali rettilinee.
- È possibile visualizzare l'anteprima del percorso nella **Web App**.
- ✓ Ricordarsi di impostare la larghezza di taglio prima di mappare l'area.

IMPORTANTE: Le tre modalità di lavoro sopra descritte possono essere utilizzate anche senza RTK. Tuttavia, in questa configurazione il percorso non può essere salvato nella Web App, impedendone la replica quando si desidera tornare nella stessa area. Con RTK, invece, i percorsi di tutte le modalità possono essere salvati in memoria e replicati senza doverli registrare nuovamente.

1.4.4 MODALITÀ 4 (PERCORSO PERSONALIZZATO) - DISPONIBILE SOLO PER LE MACCHINE DOTATE DI ANTENNA RTK

MODALITÀ 4

Shift A-Shift D
(Shift C per annullare l'ultimo percorso sbagliato)

Utilizzare questa modalità per **applicazioni specifiche**, come lo sfalcio tra i filari di vigneti:

- Al **punto A**, premere **SHIFT + A** per iniziare la registrazione.
- Percorrere il primo filare, **superando di 1,5 m l'ultimo ostacolo**, quindi premere **SHIFT + D**.
- Spostarsi all'inizio del filare successivo, ad almeno 1,5 m dal bordo, e allineare la macchina in posizione rettilinea.
- Premere nuovamente **SHIFT + D** per segnare il nuovo punto di partenza.
- Percorrere il secondo filare e premere ancora **SHIFT + D** alla fine.
- Ripetere i passaggi 3-5 per tutti i filari rimanenti.

Gestione errori

- Per annullare una linea errata:
Premere **SHIFT + D** per completarla.
Poi premere **SHIFT + C** per eliminarla.
Riposizionarsi nel punto corretto e premere nuovamente **SHIFT + D**.
- Se il **segnale RTK viene perso** durante la registrazione, la linea **corrente viene automaticamente scartata**. Ripartire dall'ultimo **punto D salvato**.

PARTE 2 - BHV Web App

La **BHV Web App** di BARBIERI GROUP è un'interfaccia digitale avanzata progettata per semplificare la configurazione, il monitoraggio e la gestione del sistema della macchina. Offre un'esperienza utente chiara e intuitiva ed è accessibile da qualsiasi dispositivo dotato di connessione Wi-Fi, come tablet, PC o smartphone.

Attraverso la Web App, l'utente può accedere a dati in tempo reale, monitorare lo stato del segnale GPS, regolare i principali parametri operativi e gestire i percorsi salvati. Sebbene la Web App non sia strettamente necessaria per l'utilizzo quotidiano - poiché i controlli essenziali sono disponibili tramite il telecomando - è fondamentale per la configurazione iniziale e per le impostazioni avanzate, in particolare quando si utilizzano **antenne RTK**.

Le sezioni seguenti illustrano come connettersi alla Web App, utilizzare le sue principali funzionalità e navigare tra le diverse opzioni disponibili.

2.1 Connessione alla Web App

Per iniziare a utilizzare la Web App, seguire i seguenti passaggi:

- 1) **Accendere la macchina e collegare il telecomando.**
- 2) Attendere circa un minuto affinché il computer interno del Compass Servo Drive completi l'avvio.
- 3) Sul proprio dispositivo Wi-Fi, disattivare i dati mobili e cercare la rete Wi-Fi denominata BHV-xxx (dove "xxx" è il numero seriale del Compass Servo Drive della macchina).
- 4) Connettersi alla rete utilizzando la password: 12345678.
- 5) Aprire il browser web preferito (Chrome, Safari, Firefox, ecc.) e inserire: <http://192.168.4.1:5000>



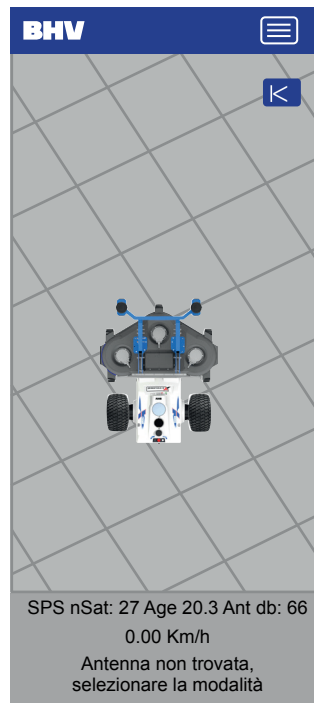
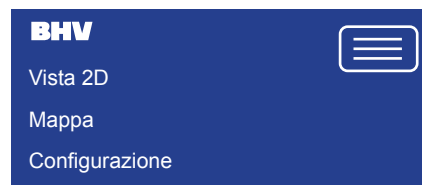
Nota: se la pagina non si carica, verificare che:

- Si sia connessi alla rete Wi-Fi BHV-xxx
- I dati mobili siano **disattivati**
- L'indirizzo sia stato digitato correttamente

2.2 Panoramica del menu Web App

Una volta connessi, **toccare l'icona del menu (tre linee orizzontali)** nell'angolo in alto a destra. Il menu a tendina consente l'accesso a tre sezioni principali:

- **2DView**
- **Map**
- **Configuration**



Ognuna è descritta qui di seguito:

➤ **2DView**

La pagina 2D view mostra i dati operativi in tempo reale del sistema della macchina, tra cui:

- X
-
- Qualità del segnale GPS e numero di satelliti connessi
 - Latenza della correzione RTK (in secondi; mostra "0" se inattiva).
 - Intensità del segnale radio dell'antenna RTK.
 - Velocità del veicolo in tempo reale.
 - Nome dell'antenna RTK (se le correzioni sono attive)
- Facendo clic sul **pulsante con freccia blu (|<)** a sinistra, si apre un menu laterale con le seguenti funzioni:
- **Routes** - Visualizza l'elenco dei percorsi salvati.
 - **ROM** - Avvia la calibrazione della direzione. Premere il pulsante, quindi guidare la macchina in linea retta per 10 metri finché l'orientamento sullo schermo non risulta corretto.

- **Zoom + / Zoom -** - Regolano la scala della visualizzazione.
- **Status Dots** - Quattro indicatori di stato (punti); devono essere tutti verdi quando il Compass Servo Drive è avviato correttamente. Il rosso indica un avvio non completato: attendere alcuni secondi.

- **Map** Se la macchina è dotata di **SIM** e **connessione dati mobile**, questa sezione consente di visualizzare la **posizione della macchina in tempo reale** su una mappa satellitare.

➤ **Configuration**

Questa sezione consente di modificare le impostazioni della macchina:

- **Cutting Width** - Regolabile con + / - (incrementi di 5 cm).
- **Work Velocity** - Imposta la velocità massima di lavoro
- **Left/Right Manoeuvres** - Consente di impostare la direzione di svolta a fine linea.
- **Current Mode** - Mostra la modalità di lavoro attualmente selezionata.
- **Reverse Only (Mode 4)** - Abilita il solo movimento in retromarcia (utile per accessori specifici).
- **Automatic Route Loading** - Se attivo, la macchina carica automaticamente i percorsi salvati quando RTK è attivo e la posizione coincide con un percorso memorizzato.
- **Save Modes 1 & 2** - Se **attivo**, consente di salvare i percorsi delle modalità 1 e 2 quando RTK è attivo. Se **disattivo**, vengono salvate solo le modalità 3 e 5.
- **Mobile SIM** - Consente di modificare le impostazioni APN per la connessione dati.
- **Ntrip** - Accesso alle impostazioni dell'antenna e selezione tra correzione tramite antenna o SIM.
- **Manage Antennas** - Visualizza ed elimina le posizioni delle antenne salvate.



2.3 Proprietà avanzate

Facendo clic su **Advanced Properties** si accede alle seguenti opzioni:

- **Vehicle Model** - Selezionare il modello corretto della macchina in uso.



Assicurarsi che il modello visualizzato corrisponda alla macchina, oppure aggiornarlo.

- **Country** - Impostare il paese in cui la macchina sta operando
- **Antenna Default Setup Mode** - Per configurazioni RTK con più veicoli:
o utilizzare **ACTIVE** se una sola macchina utilizza l'antenna
o utilizzare **PASSIVE** per le macchine secondarie
- **Center Universe** - Utilizzato solo durante la configurazione iniziale. Reimposta l'allineamento della macchina e può eliminare i percorsi esistenti. Utilizzare solo in caso di problemi di calibrazione.
- **Software Update** - Consente l'aggiornamento del firmware quando disponibile.



Nota: le funzionalità sopra descritte si applicano principalmente alle macchine dotate di GPS e antenna RTK. L'utilizzo del RTK consente la memorizzazione completa dei percorsi e la loro replica senza doverli registrare nuovamente.

Proprietà avanzate

Modello del veicolo:
xxxxx elettrico

Seleziona modello ▼

Paese:

Seleziona Paese ▼

Modalità di configurazione
predefinita dell'antenna:
Attiva

Seleziona Modalità ▼

ATTENZIONE!

"Centro l'universo" interromperà
tutti i percorsi registrati in
precedenza. Usalo solo per
la configurazione iniziale per
regolare le coordinate.

Universo centrale

Aggiornam. del software

2.4 Gestione dei percorsi

Nella sezione **Routes** è possibile visualizzare e gestire tutti i percorsi registrati (il RTK deve essere attivo durante la registrazione):

- **#** - Numero progressivo del percorso salvato.
- **Name** - Nome assegnato dall'utente (cliccare sul percorso → **RENAME**).
- **Geo Ref** - Posizione dell'antenna utilizzata durante la registrazione. Se indicato come **TEMP**, il percorso verrà eliminato al riavvio.
- **Mode** - Indica la modalità di lavoro utilizzata (es. 1, 2, 3, 4).
- **LOAD** - Selezionare un percorso salvato e premere **LOAD** per attivarlo
- **DELETE** - Eliminare i percorsi salvati non desiderati
- **RENAME** - Modificare il nome del percorso per facilitare l'identificazione.

Percorsi X

Tocca o fai clic sul percorso per visualizzarne i dettagli e caricarlo, rinominarlo o eliminarlo.

5v voci per pagina

Ricerca:

▼	Nome	▲	Rif. Geo	Modalità
TMP	Itinera. 14	temp	2	
GPS	Itinera. 1	ntrip	1	
GPS	Itinera. 10	ntrip	3	
GPS	Itinera. 11	ntrip	3	
GPS	Itinera. 12	ntrip	5	

Visualizzazione delle voci da 1 a 5

< >

Parte 3 - Antenna RTK

Questa sezione fornisce istruzioni complete su come installare, attivare e gestire correttamente l'antenna RTK utilizzata con il sistema della macchina.

Una corretta configurazione dell'antenna è fondamentale per ottenere un posizionamento GNSS ad alta precisione, consentendo alla macchina di eseguire operazioni automatizzate con elevata accuratezza.

Imparerai come posizionare l'antenna, configurare le diverse modalità operative, verificare lo stato del segnale, gestire più antenne e monitorare il sistema tramite l'interfaccia Antenna Manager.

3.1 Installazione e posizionamento dell'antenna

3.1.2 Kit antenna RTK - componenti



- | | |
|------------------------------|---------------------------|
| A. Valigia Antenna RTK | E. Palo inferiore |
| B. Antenna radio | F. Palo superiore |
| C. Antenna RTK | G. Borsa per pali antenna |
| D. Batteria e caricabatterie | |

3.1.3 Installazione RTK

Un corretto posizionamento dell'antenna è essenziale per garantire il funzionamento affidabile del sistema RTK.

Un posizionamento errato o instabile può causare una scarsa ricezione del segnale, compromettendo la capacità del sistema di eseguire correttamente le operazioni basate su RTK.

- **Scegliere un'area di lavoro adeguata** e posizionare l'antenna in un **punto elevato e stabile**.
- Assicurarsi che l'antenna abbia una visuale **libera verso il cielo** e sia **visibile dalla macchina**
- **Evitare ostacoli** (alberi, edifici, macchinari) tra l'antenna e la macchina che possano interferire con la ricezione del segnale.

FASE 1 Inserire saldamente il palo inferiore nel terreno.

Successivamente, avvitare il palo superiore su quello inferiore già fissato al suolo.



Sulla parte superiore del palo è presente una livella. Utilizzando la livella, assicurarsi che il palo sia perfettamente **perpendicolare al terreno** prima di procedere.

Controllare periodicamente la livella per garantire che il corretto allineamento venga mantenuto durante gli utilizzi successivi.

FASE 2.

Avvitare l'antenna RTK sul palo già fissato al terreno.

Successivamente, avvitare l'antenna radio nel relativo punto di montaggio.



FASE 3.

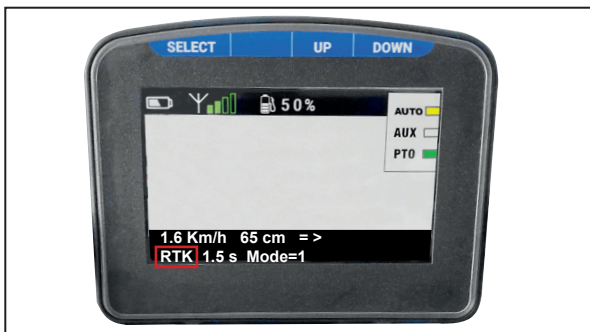
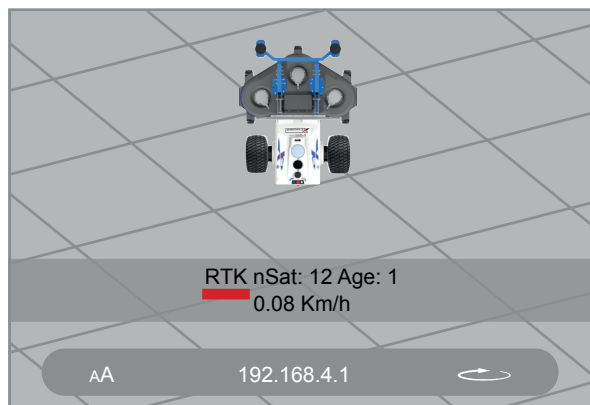
Inserire la batteria nell'antenna RTK.



Nota: la batteria è dello stesso tipo utilizzato per il radiocomando. Assicurarsi che l'antenna RTK emetta una luce blu lampeggiante, indicante la corretta accensione.

FASE 4.

Una volta completata la configurazione dell'antenna RTK portatile, non sono necessarie ulteriori operazioni.



Se un'unità della macchina è accesa nelle vicinanze, l'antenna si conatterà automaticamente. Il processo di associazione può richiedere fino a 3 minuti.

Una volta stabilita correttamente la connessione tra antenna RTK e la macchina:

la dicitura RTK comparirà nella Web App (evidenziata in rosso nelle prime immagini), oppure se l'operatore utilizza il radiocomando di ultima generazione con display LCD, apparirà anche nella seconda schermata del display (indicata dalla freccia rossa nella seconda immagine).

3.2 Attivazione dell'antenna

Per attivare l'antenna RTK:

Mod. Ntrip disattivata		X
IP o indirizzo		
Inserisci l'indirizzo IP		
Indirizzo del server ntrip		
Porta del server		
Inserisci una porta come la 2101		
Stato		
Riavvia Ntrip Riavvio senza Ntrip (radio autonoma o RTK)		
Chiuso		

- 1 Collegarsi alla pagina di configurazione all'indirizzo: <http://192.168.4.1:5000/config>.
2. Accedere a:
Ntrip → **"Restart W/O Ntrip (autonomous or RTK radio)"**
3. Ignorare i campi come "IP or address", in quanto non utilizzati per la configurazione dell'antenna.

Quando la modalità antenna è attivata correttamente, verrà visualizzato il messaggio:
"Ntrip mode OFF"

3.3 Modalità Active e Passive (configurazione multi-veicolo)

Gestore dell'antenna			X
Modalità di configurazione attuale:			
passivo			
ID	Collegato Percorsi	Azione	
66-		Rinomina	
Antenna		Esportare	
# 2		Eliminare	
Chiuso			
Gestisci le antenne			

L'antenna RTK supporta il funzionamento **con uno o più veicoli**.

La selezione della modalità avviene da:
Advanced Properties → Antenna Default Setup Mode = (Proprietà avanzate → Modalità di configurazione predefinita dell'antenna).

Linee guida di configurazione:

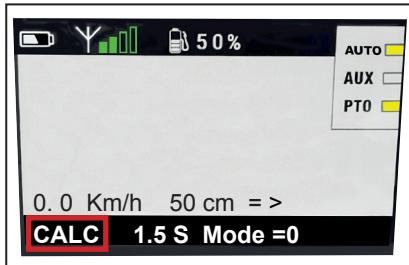
- Veicolo singolo: impostare su Active Mode
 - Più veicoli:
 - o impostare un veicolo come Active
 - o impostare tutti gli altri come Passive Mode
- Comportamento:
- Il veicolo attivo rileva e inizializza l'antenna
 - I veicoli passivi attendono che l'antenna sia pronta prima di connettersi.

Procedura:

Posizionare e accendere l'antenna
Impostare il veicolo principale su Active Mode e accenderlo. Dopo il completamento della configurazione (**circa 2-3 minuti**), accendere i **veicoli secondari** in Passive Mode.

3.4 Inizializzazione dell'antenna e stato del segnale

Dopo aver completato i passaggi precedenti:



1. Portare l'accensione della **macchina su ON**, senza avviare il motore
2. **Inserire la batteria** nell'antenna. Una **luce blu lampeggiante** indicherà che l'antenna è alimentata.

Sul display del telecomando (seconda schermata), monitorare lo stato del segnale:

- **CALC**: rilevamento dell'antenna in corso
- **RTK**: antenna pronta e completamente connessa
- **FRTK o DGPS**: il segnale non viene ricevuto correttamente dall'antenna o dalla macchina.



In condizioni **FRTK o DGPS**, la **registrazione dei percorsi è disabilitata**.

Riposizionare l'antenna e ripetere la procedura di configurazione.

Verificare inoltre che la latenza del **segnale sia inferiore a 5 secondi** per garantire prestazioni ottimali.

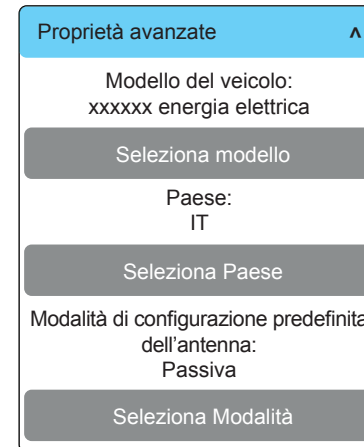
3.5 Associazione dei percorsi registrati

Quando un'antenna RTK è correttamente connessa (visibile nella pagina **2D view**) e il segnale RTK è attivo:

- I percorsi registrati in precedenza e associati a quell'antenna possono essere ricaricati
- Tutti i nuovi percorsi registrati verranno automaticamente associati all'antenna attualmente in uso.

3.6 Gestione di antenne multiple

È possibile gestire le antenne salvate direttamente dall'interfaccia di configurazione:



Accesso: <http://192.168.4.1:5000/config> → **Manage Antennas**

Questa sezione consente di:

- Visualizzare l'elenco delle antenne memorizzate.
- Rinominare o eliminare singole antenne secondo necessità.

3.7 Applicazione Antenna Manager

È disponibile uno strumento aggiuntivo di monitoraggio, **Antenna Manager**, accessibile all'indirizzo:

<http://192.168.4.1:7887>

Questa applicazione fornisce informazioni in tempo reale su:

- Lo stato di avanzamento della configurazione di ciascuna antenna.
- Se la macchina è in modalità Active o Passive.
- La fase corrente del processo di preparazione dell'antenna.

Al termine della configurazione:

- Lo Step 6 - "Ready" diventerà verde.
- La dicitura RTK comparirà sul telecomando e nella Web App, confermando che il sistema è pronto per il funzionamento con RTK.

La macchina deve essere accesa (ON) e trovarsi nel raggio d'azione dell'antenna.

La ricerca del segnale RTK inizia automaticamente una volta inserita la batteria dell'antenna.

