

LandMaster Automatinio Vairavimo Sistema



LandMaster Automatinio vairavimo sistema užtikrina tikslų traktoriaus ar kitos sunkiosios technikos darbą be persidengimų. Ši sistema yra pritaikoma prie visų žemės ūkio technikos modelių. Uždėti šią sistemą lengva, todėl ją galima perkelti į kitą turimą žemės ūkio techniką be didesnio vargo.

Techninė specifikacija

1. Nemokamas RTK ryšis su 2.5 cm darbo tikslumu.

Sistema užtikrina nenutrūkstamą ryšį su palydovu ir leidžia reaguoti net į mažiausius traktoriaus nukrypimus lauke.

2. Elektrinis vairas.

Patogus vairas su galingu automatinio vairavimo varikliu, turi didelį sukimo momentą, kurio pagalba be vargo apsisuksite galulaukėse.

3. Radijo ir 4G antenų pagalba.

Sistema greitai prisijungs prie interneto ir nereikės jokių papildomų ryšio priemonių.

4. Navigacijos ekranas su galimybe prijungti 2 lauko kameras.

Platus 10.1 colių (25.65 cm) HD ryškus liečiamas ekranas yra pritaikytas matyti net ir esant stipriai saulės šviesai.

5. Sumažintas darbo krūvis.

Atlaisvinus rankas ir akis, galima daugiau dėmesio skirti padargų valdymui ar kliūčių stebėjimui, taip užtikrinant saugesnį vairavimą.

6. Tinka visai ūkio technikai.

Ar su paruošimu ar be – šią sistemą lengvai įdiegsime į bet kurią ūkio techniką.

Toks būdas leidžia sutaupyti integravimo ir licencijų kaštus.

Sistemos funkcionalumas ir nauda

Sumažinus pasikartojantį darbą tuose pačiuose plotuose, išryškėja pagrindiniai įrangos privalumai:

- ✓ Mažesnės kuro sąnaudos
- ✓ Mažesnės trąšų sąnaudos, herbicidų ir pesticidų sąnaudos
- ✓ Mažiau darbo valandų
- ✓ Mažesnė CO2 emisija
- ✓ Transporto sekimo galimybė
- ✓ Dirbamų laukų įrašymas
- ✓ Našus įrangos išnaudojimas
- ✓ Didelis visų procesų tikslumas



Ūkio plotas	200 ha
Tarpas tarp technologinių linijų	24 m
Realus, pamatuotas atstumas tarp technologinių vėžių	22,8 m
Išlaidos EUR hektarui per metus	650 EUR
Valandos hektarui	10 val
Perdengimas %	5 %
Du kart padengiamas plotas	10 ha
Galima sutaupyti per metus	6500 EUR
Darbo val. ekonomija per metus	100 val

