



Кампус

Агронавигатор

Устройство

Система параллельного вождения «Кампус» предназначена для повышения точности процесса обработки полей сельхозмашинами с целью предотвращения появления необработанных участков (огрехов) и участков повторной обработки (перекрытий).



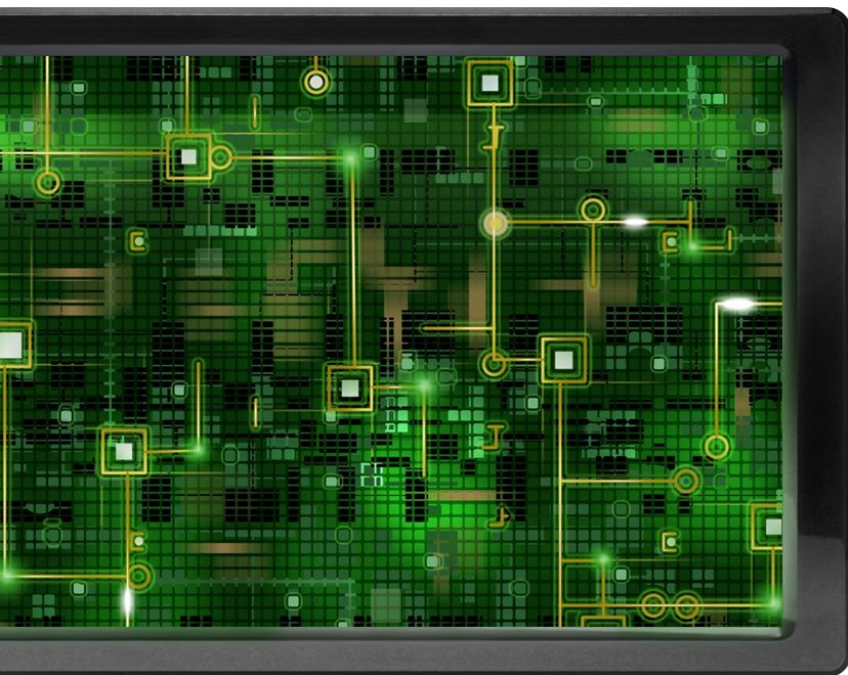
Вид устройства спереди



Вид сзади и сбоку



Технические характеристики



Агронавигатор оснащен современным процессором и высокоточным модулем GPS-навигации, что позволяет работать в поле с точностью 30-40 сантиметров.

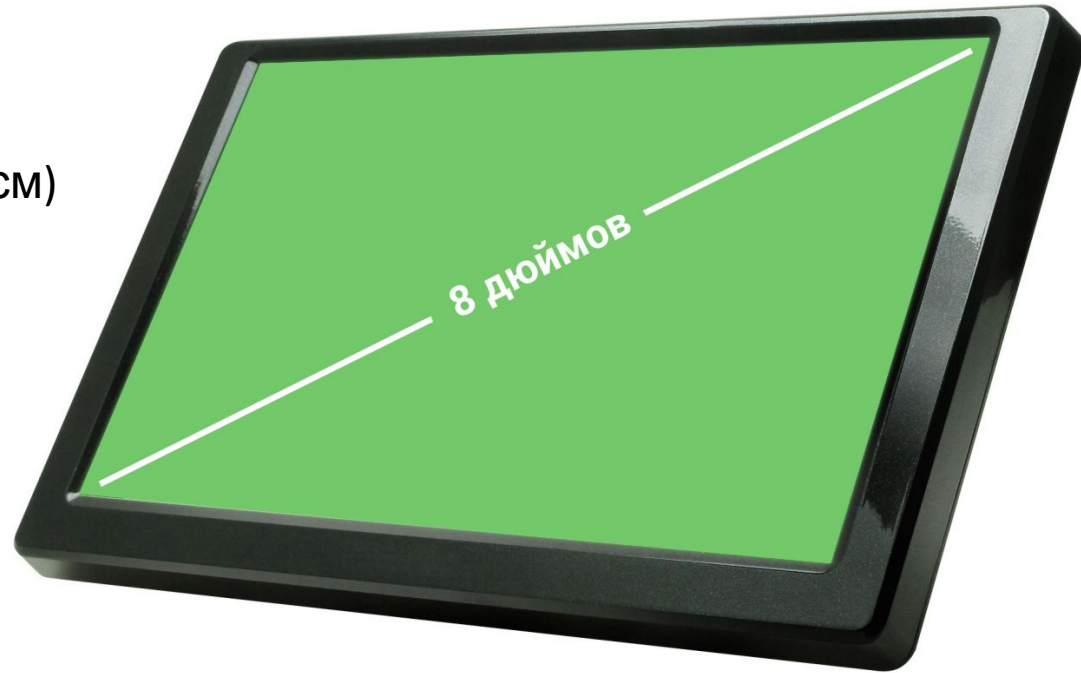
Двухъядерный процессор с частотой 2.1 ГГц

512 Мб оперативной памяти

Поддержка карт памяти SD/MSC до 16 гб.

Экран устройства

- Сенсорный Дисплей TFT LCD
- Диагональ 8 дюймов (18x10 см)
- Разрешение 800x480 WVGA
- Яркость 400 кд/м2
- Цветность 256 000 цветов



Возможности и функции

- Курсоуказатель с двумя режимами: параллельное вождение (А-В) и свободный режим;
- Замер площади поля по периметру (контур);
- Подсчет обработанной площади;
- Визуализация перекрытий;
- Визуализация обработанного участка;
- Отображение скорости движения;
- Гибкая настройка ширины захвата (до сантиметров);
- Сохранение обработанного поля, с возможностью его последующей загрузки и доработки;
- Отображение индикатора точности данных полученных со спутника;
- Режим «Пауза»;
- Возможность изменения масштаба;
- Голосовые уведомления об отклонении от параллельной прямой направляющей;
- Парольная защита редактирования/удаления полей.

Курсоуказатель

Параллельное вождение (А-В)

В режиме курсоуказателя поле делится на параллельные направляющие, которые помогают двигаться параллельно с высокой точностью. Оператор наезжает центром визуального ориентира на параллельную направляющую.

Свободный режим

В свободном режиме навигация осуществляется с ориентиром на предыдущий прогон. С помощью визуального ориентира, оператор двигается таким образом, чтобы край круга визуального ориентира, соприкасался с центральной линией предыдущего прогона.

Параллельное вождение (А-В)

Автоматический режим

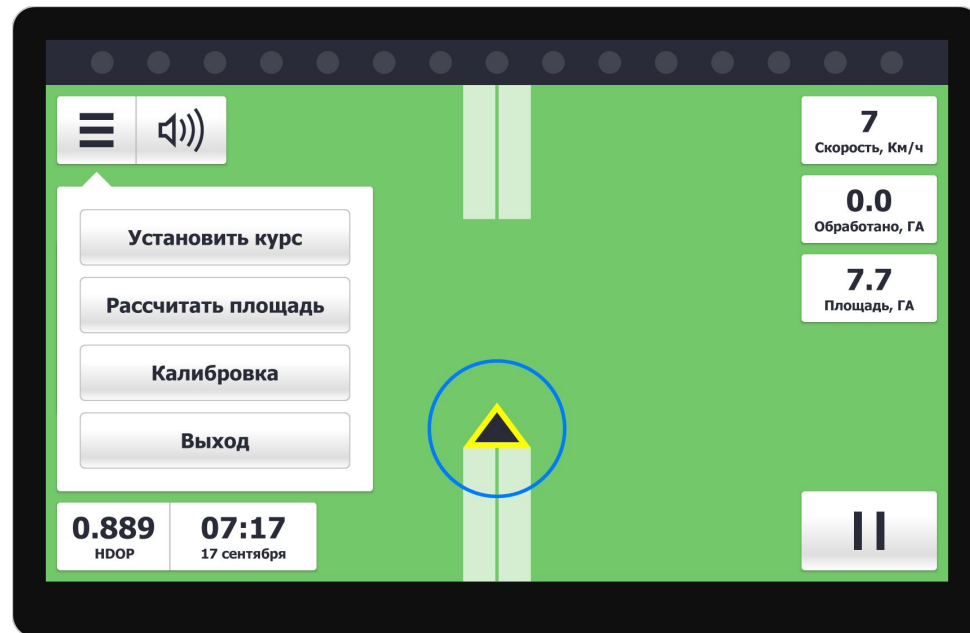
Построение курса происходит после движения по прямой в течение 50-100 метров. Между точками А и В курс построится автоматически.

Ручной режим

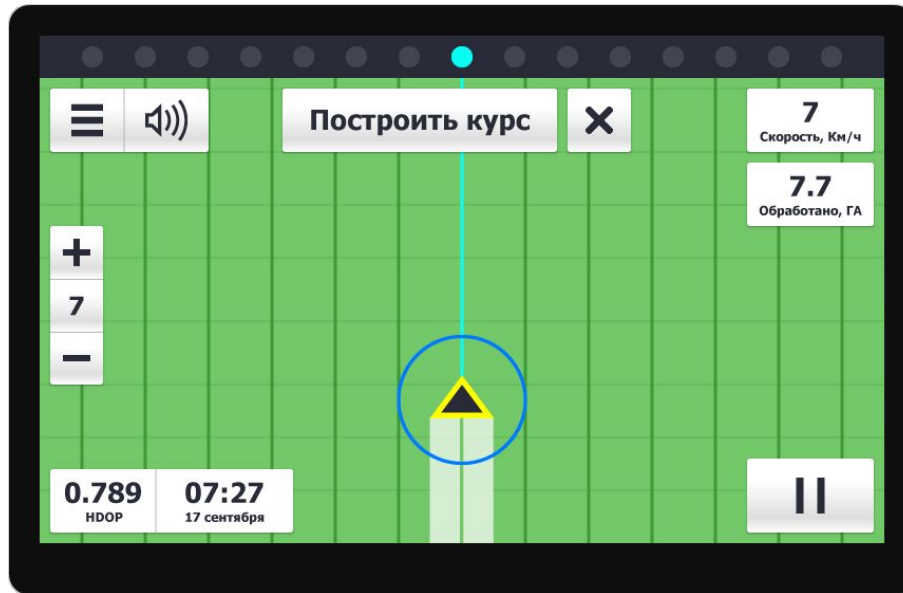
Оператору необходимо отметить начальную (А) и конечную (В) точку, после чего курс будет построен через эти две точки.

Автоматический режим курсоуказателя

Построение курса происходит после движения по прямой в течение 50-100 метров. Между точками А и В курс построится автоматически.



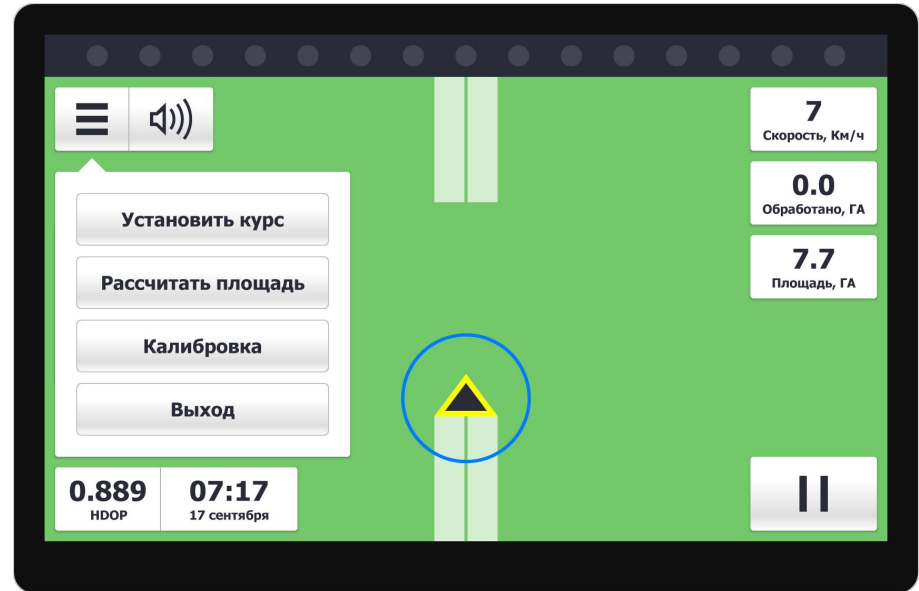
Ручной режим курсоуказателя



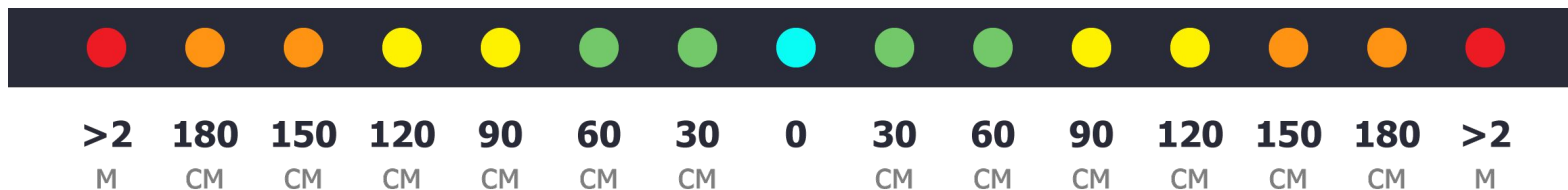
Оператору необходимо отметить начальную (А) и конечную (В) точку, после чего курс будет построен через эти две точки.

Замер площади поля по периметру

Замер площади поля позволяет быстро вычислить площадь поля, объехав его по периметру. Расчёт может выполняться некоторое время (в зависимости от размера поля), после окончания замера сегмент трека, накопленный до нажатия на кнопку «Рассчитать площадь», становится невидимым.



Цветовая индикация



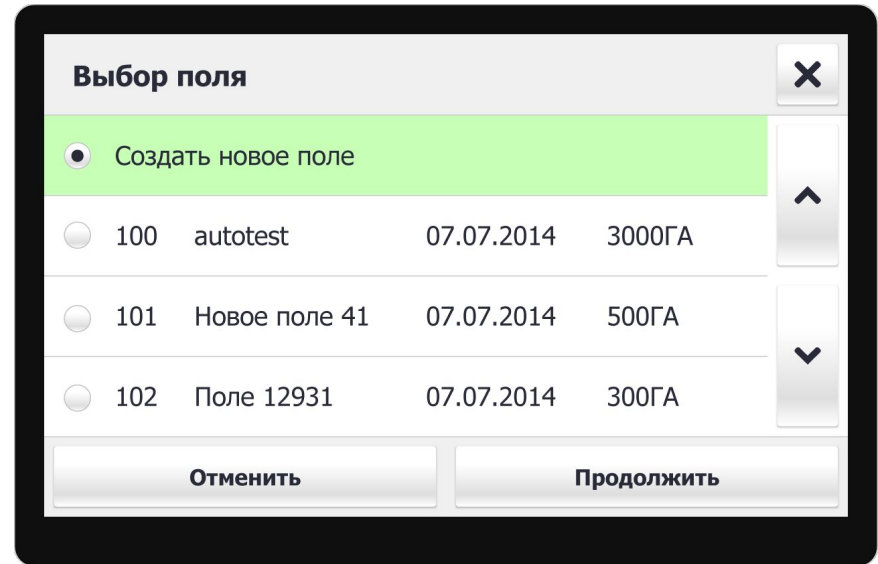
Цветовая индикация показывает отклонение от текущей направляющей. Каждое деление шкалы курсоуказателя равно 30 см. Если в настройках включен параметр «Голосовое оповещение об отклонении» агронавигатор будет сообщать об отклонении голосом.

Работа с полями

Агронавигатор может сохранять в памяти множество полей.

Чтобы начать работу необходимо выбрать имеющееся или создать новое поле.

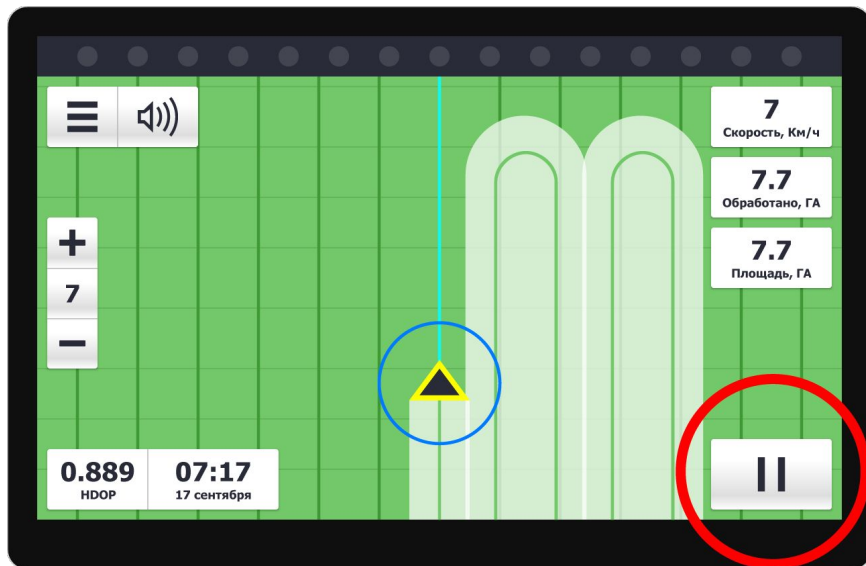
Используя инструмент «Редактор полей», оператор может удалять ранее созданные поля. Раздел доступен после ввода пароля администратора.



Выбор поля				
<input checked="" type="radio"/>	Создать новое поле			
<input type="radio"/>	100	autotest	07.07.2014	3000ГА
<input type="radio"/>	101	Новое поле 41	07.07.2014	500ГА
<input type="radio"/>	102	Поле 12931	07.07.2014	300ГА

Отменить Продолжить

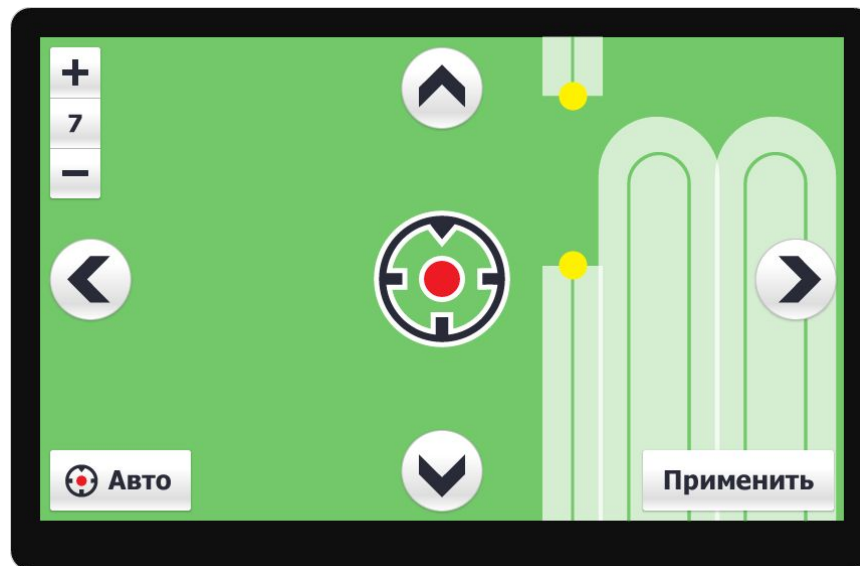
Приостановка работы



В агронавигаторе «Кампус» предусмотрена функция приостановки работы. Ей удобно пользоваться, когда необходимо приостановить работу для заправки опрыскивателя химикатами, переезда на другое место, или иных манипуляций с агрегатом. В режиме «Пауза» запись трека не ведётся.

Калибровка

Выполнять калибровку местоположения необходимо в том случае, когда работа в поле занимает продолжительное время и реальная позиция на поле не соответствует отображаемой на экране навигатора. Навигатор учтёт поправки относительно текущего местоположения, и оператор сможет продолжить работу.



**Успехов и великого
урожаю!**



www.campusagro.com