

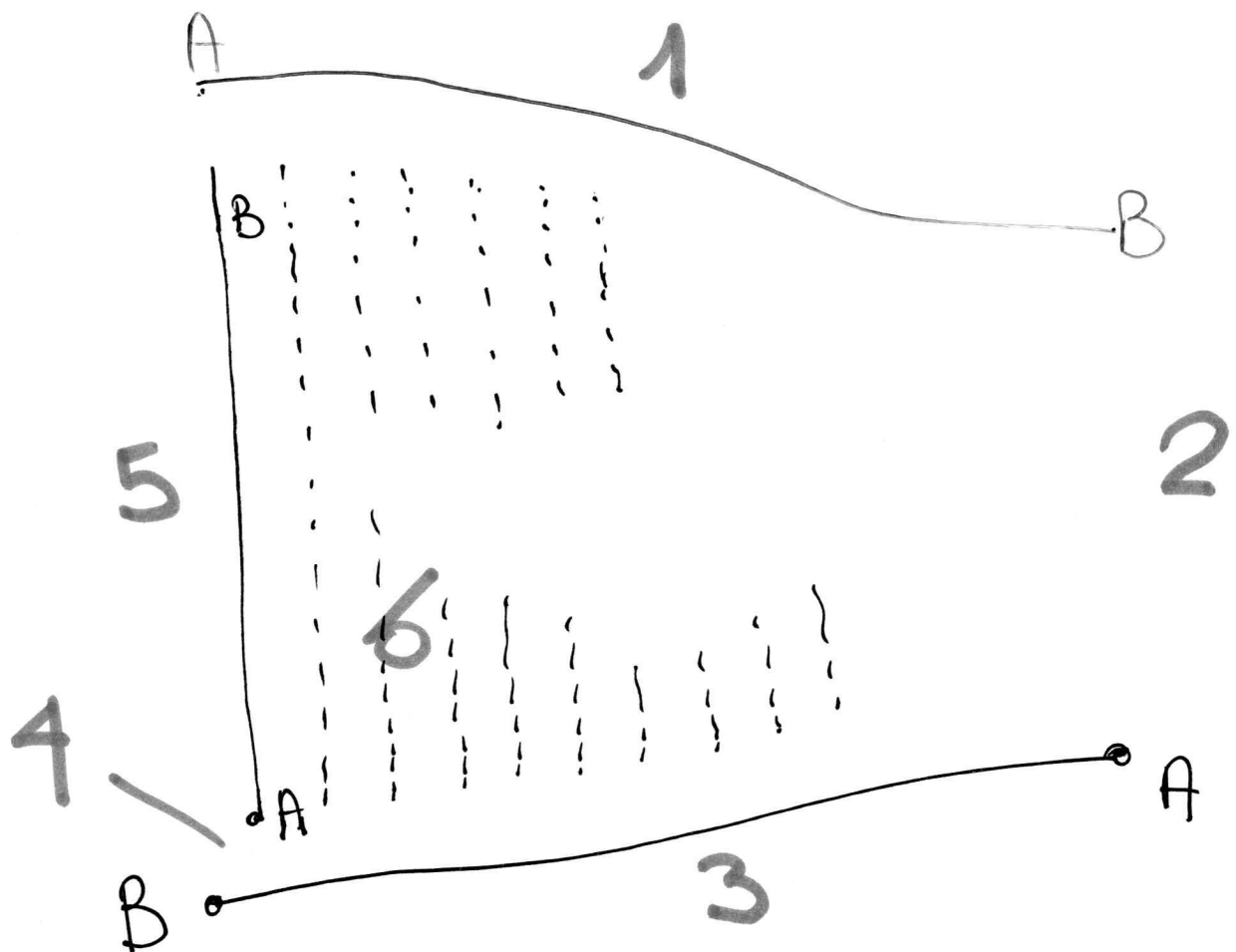
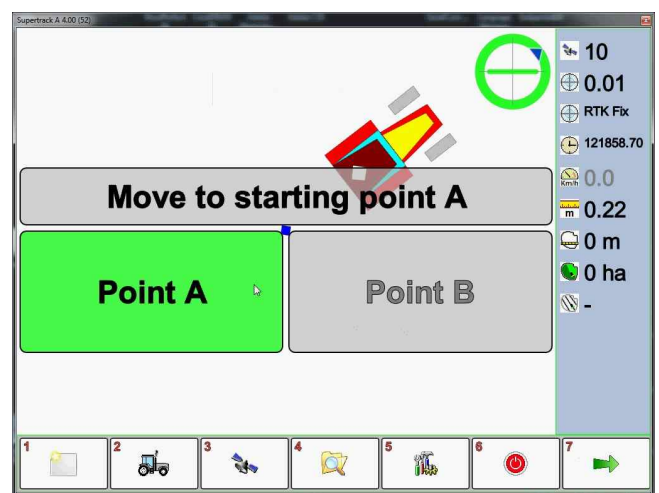
Sistema GPS RTK per TRAPIANTATRICE per VIGNETI E FRUTTETI



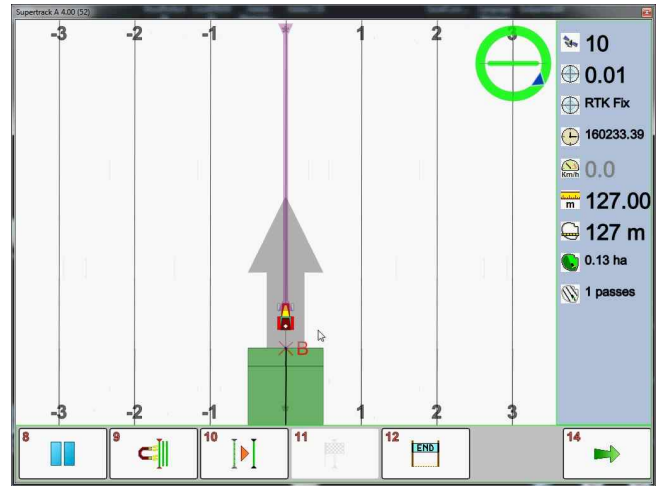
Il Programma lavora in questo modo:

- 1 - Registri il percorso della prima testata selezionando A B (Non obbligatorio, si può saltare)
- 2 - Vai sulla seconda testata(si può saltare)
- 3 - registri la seconda testata
- 4 - Porti la macchina sul primo punto A della griglia. Selezioni A
- 5 - Vai sul secondo punto B dell'allineamento. Selezioni B
- 6 - Cominci a tracciare

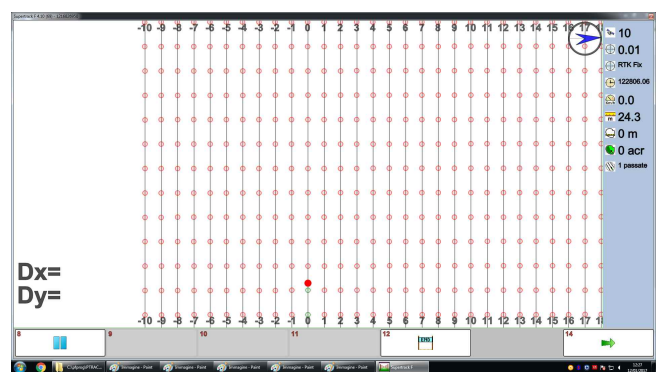
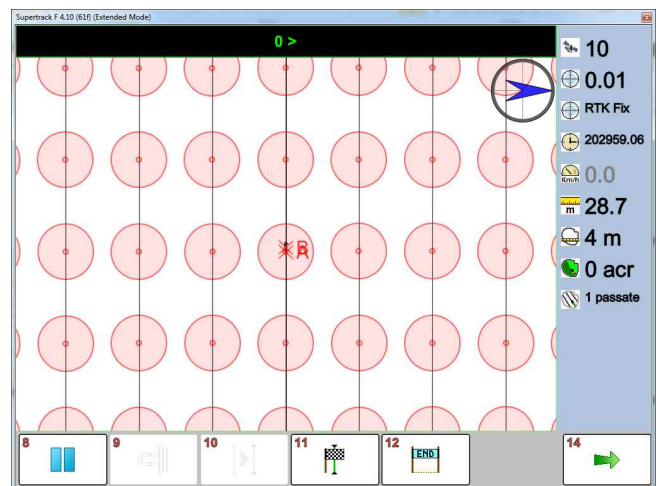
E' possibile anche lavorare in maniera libera senza prima memorizzare le testate



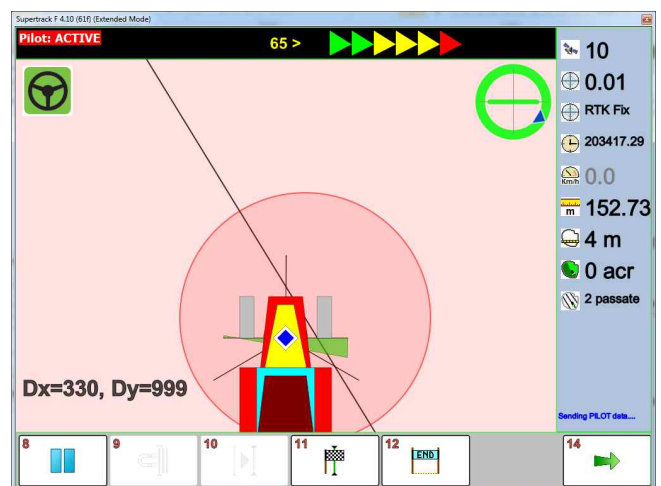
Questa è la videata principale del programma



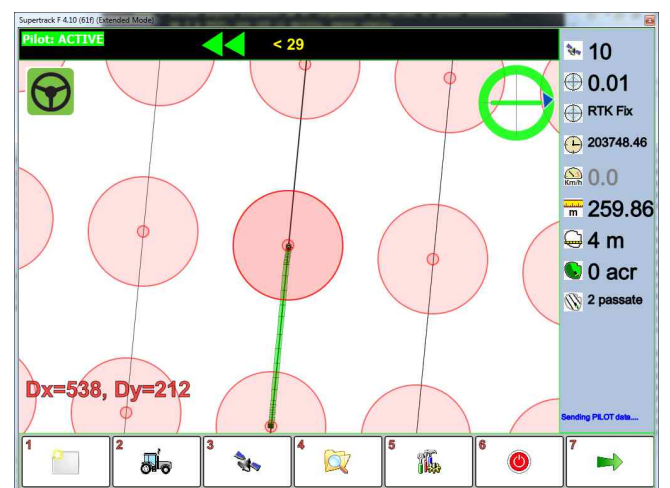
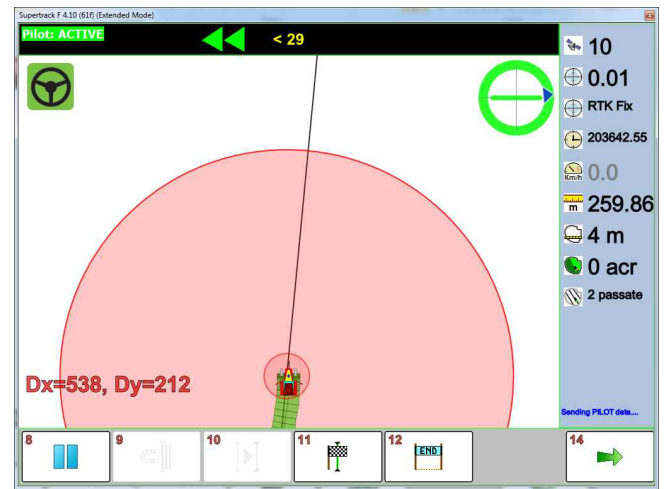
Queste sono le altre varie videate del programma installato nel computer



Visualizzazione ingrandita quando la macchina è sul punto di tracciamento



Settaggi vari del sistema





RTK GPS BASE



Box di controllo dei pistoni idraulici della macchina

Inclinazione nei due assi
 Posizione Pianta
 Centramento linea



Il box permette il controllo fino a 4 pistoni ON OFF o proporzionali.

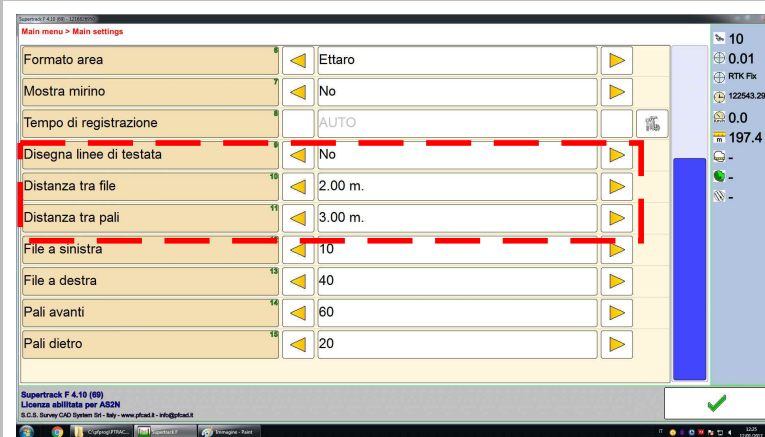
Il box è collegato al computer via ETHERNET LAN E PREVEDE OGNI CONTROLLO REMOTO, ANCHE compatibile con INDUSTRIA 4.0

PHOTO GALLERY di macchina SPAPPERI con GPS Doppia Antenna

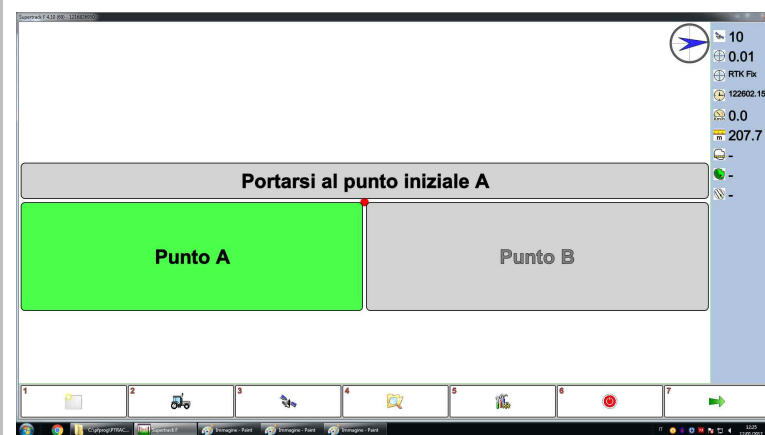




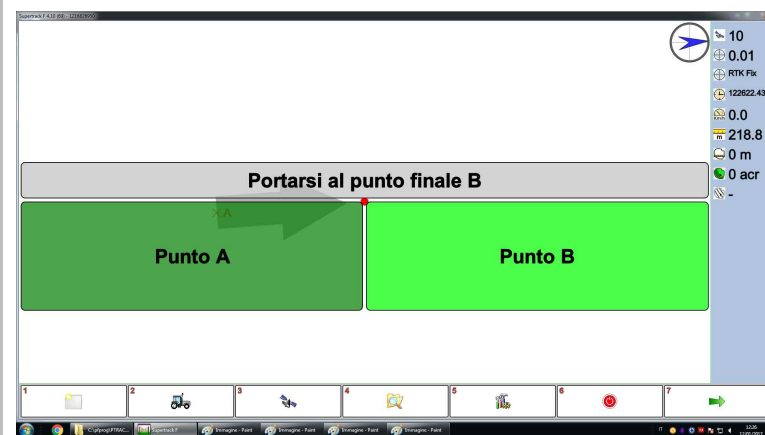
Esempio operativo del Software installato sul Monitor nella macchina



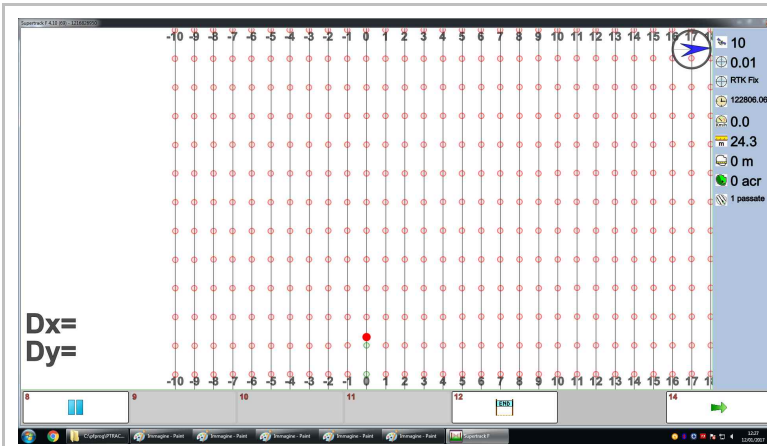
Impostazione delle distanze tra le file e tra i pali / fori



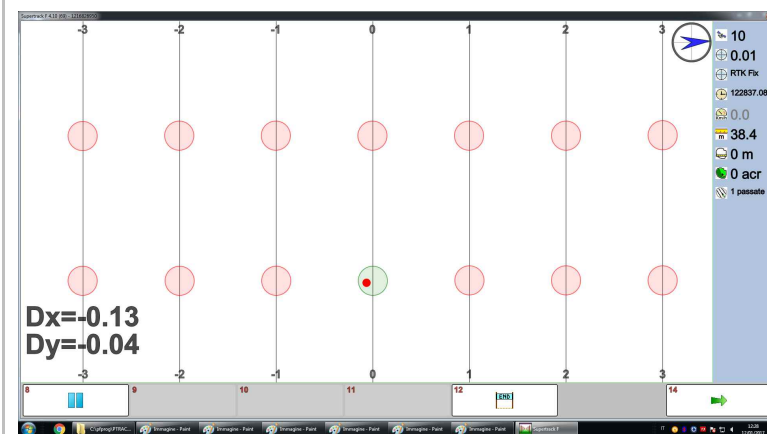
Selezione del primo **Punto A** di partenza del sesto di impianto



Selezione del **Punto B** di orientamento



Visualizzazione grafica del calcolo effettuato



Inizio del lavoro.
Ogni foro fatto viene colorato in verde

