

XAG One Application

- Introduction (บทนำ)
- Mapping (การสร้างแผนที่การบิน)
- Operations (การดำเนินการ)

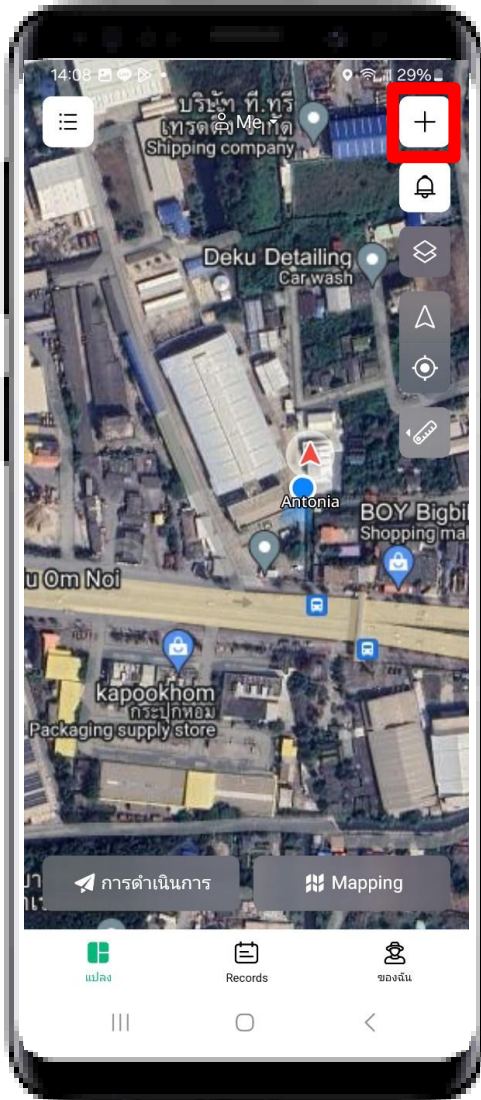


FARM
เฟิร์ม ฟาร์มอินโบ

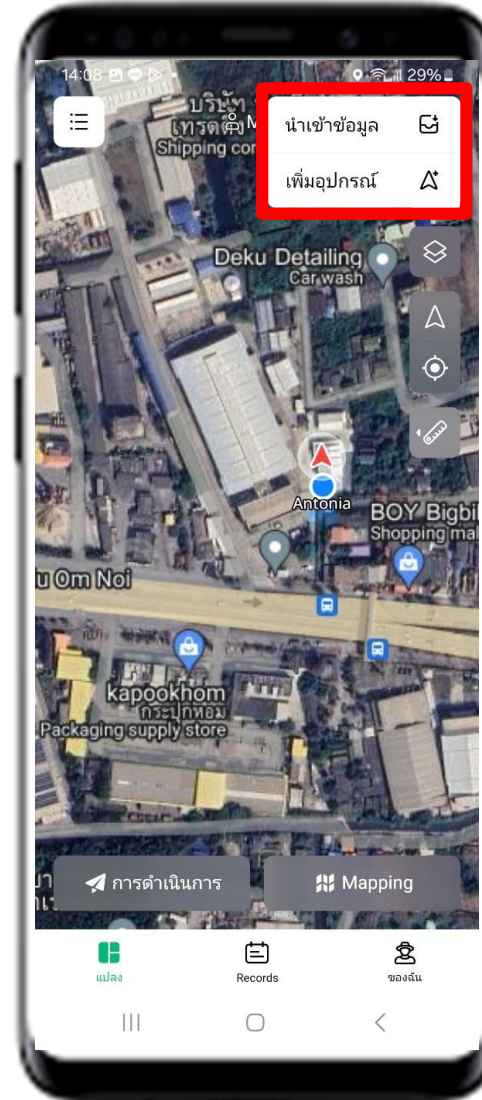
Introduction

บทนำ

Introduction บทนำ



+ เพิ่มการนำเข้าข้อมูล
และเพิ่มอุปกรณ์

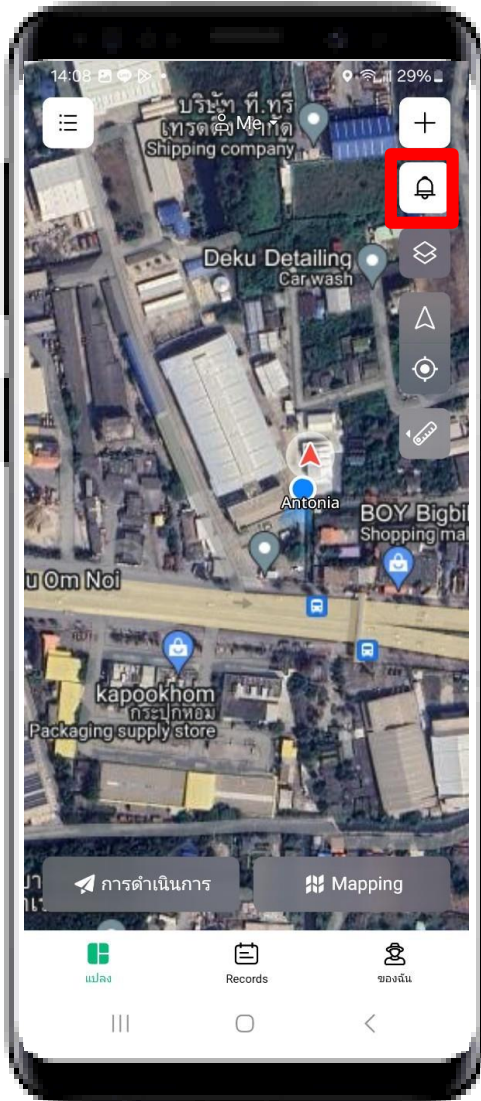


- นำเข้าข้อมูล
- เพิ่มอุปกรณ์

นำเข้าข้อมูล

- นำเข้าแปลง
- นำเข้าแผนที่ HD
- นำเข้าแปลงสำรวจ
จากแพลตฟอร์ม Real Terra
เพิ่มอุปกรณ์

Introduction หน้า

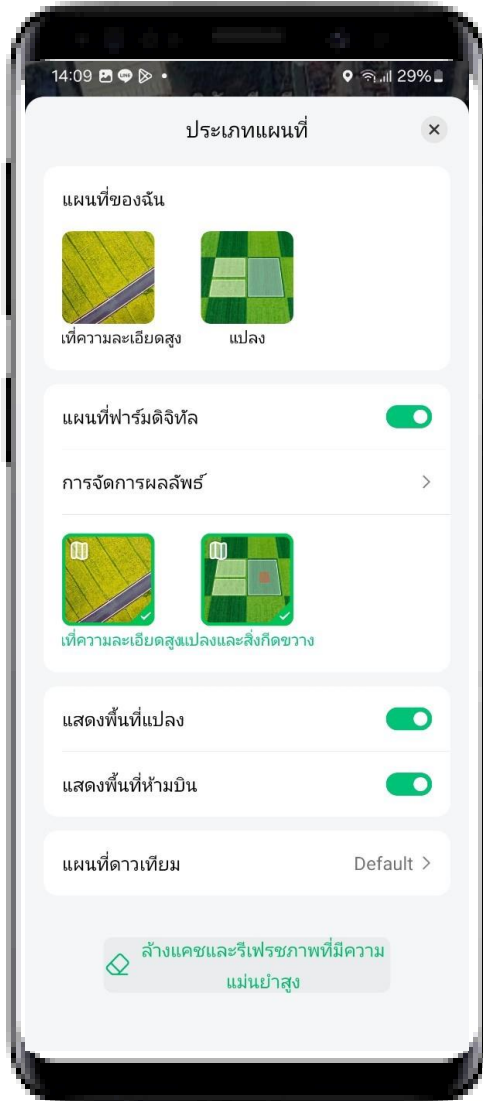


แจ้งเตือนข่าวสาร
จากทางผู้ผลิต



แผนที่ชั้นข้อมูล
แสดงลักษณะของ
แผนที่และพื้นที่แปลง

Introduction บทนำ



แผนที่ของฉันทัน

- แผนที่ความละเอียดสูง
- แปลง

แผนที่ฟาร์มดิจิทัล

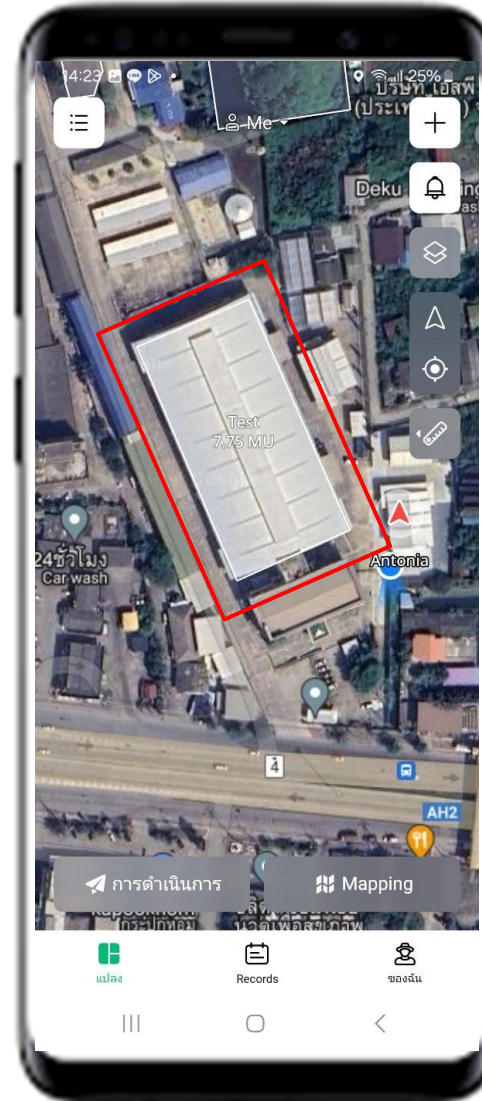
การจัดการผลลัพธ์

- พื้นที่ความละเอียดสูง
- และสิ่งกีดขวาง

แสดงพื้นที่แปลง

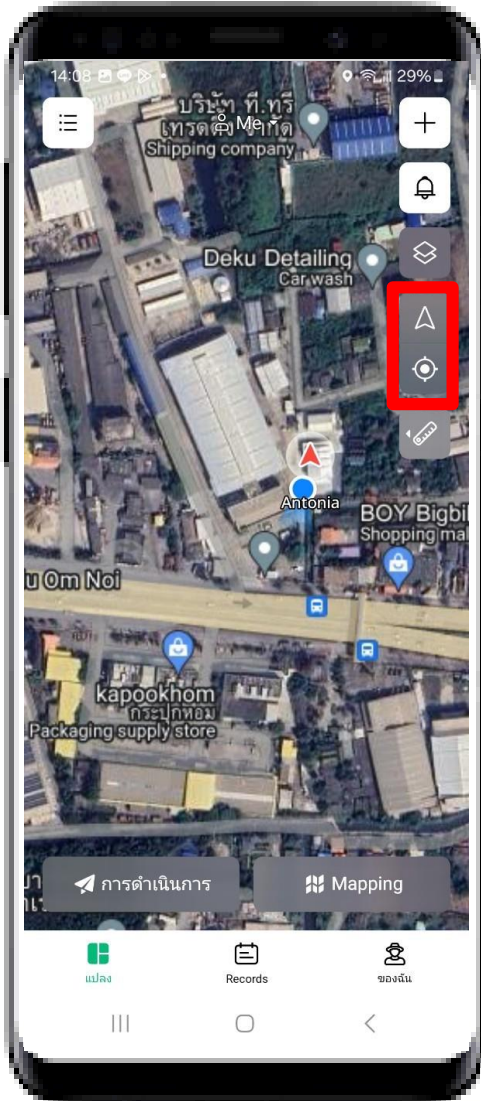
แสดงพื้นที่ห้ามบิน



แผนที่ดาวเทียม



ภาพแสดงพื้นที่แปลง
เมื่อทำการเลือก “แปลง”
จะปรากฏขอบเขตและ
พื้นที่ของแปลง

Introduction หน้า

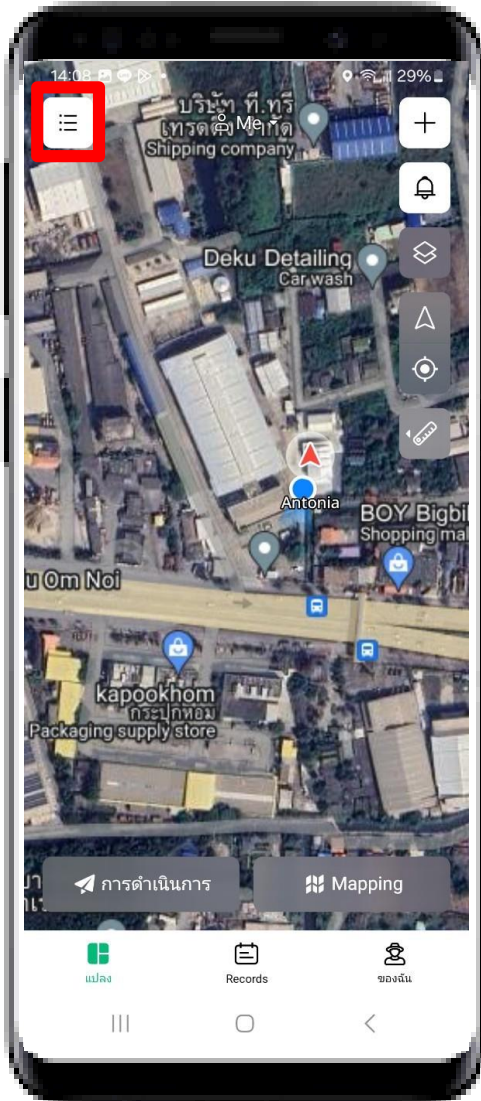


-  ระบุตำแหน่ง
ปัจจุบันของโดรน
-  ระบุตำแหน่ง
ปัจจุบันของโทรศัพท์



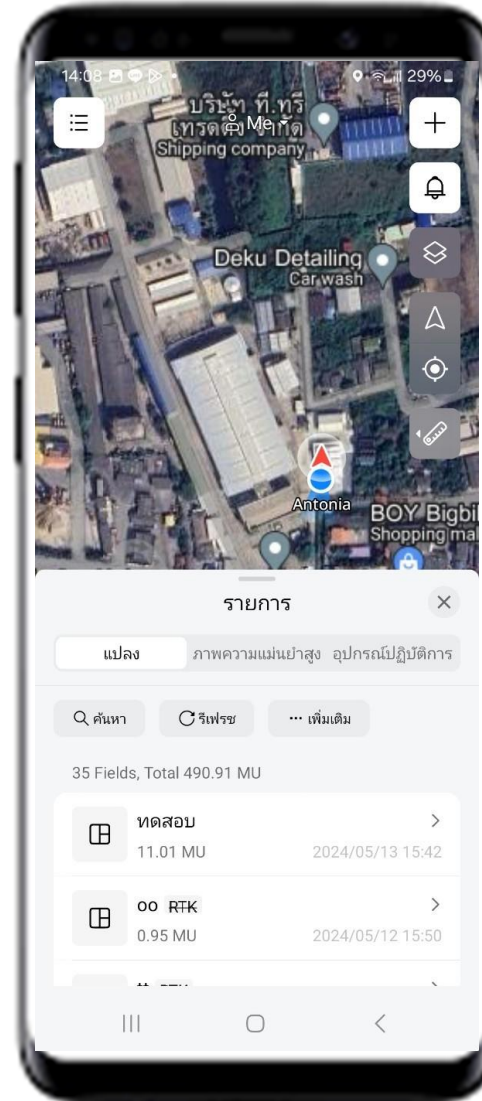
-  เครื่องมือวัดระยะ

Introduction หน้า



รายการ

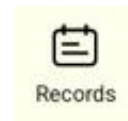
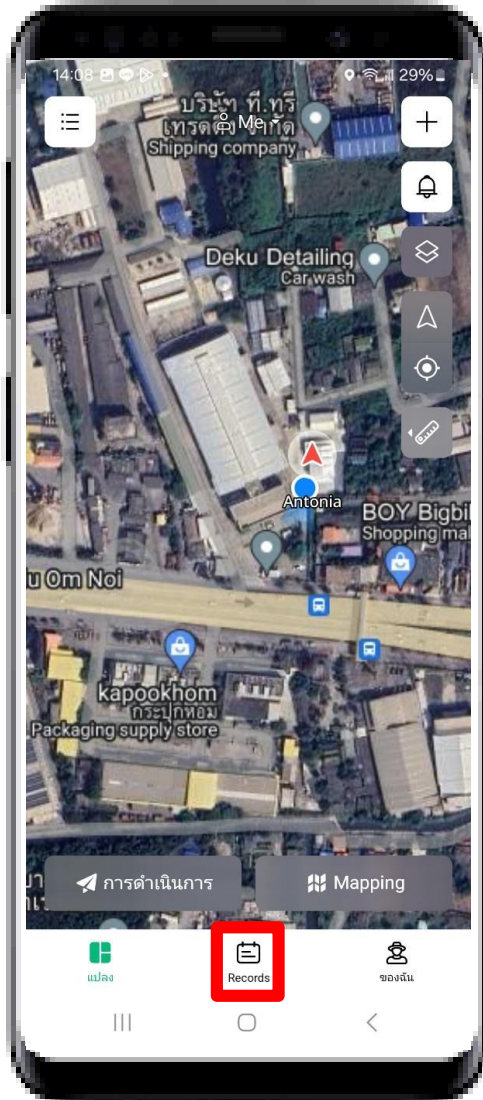
- แปลง
- ภาพความแม่นยำสูง
- อุปกรณ์ปฏิบัติการ



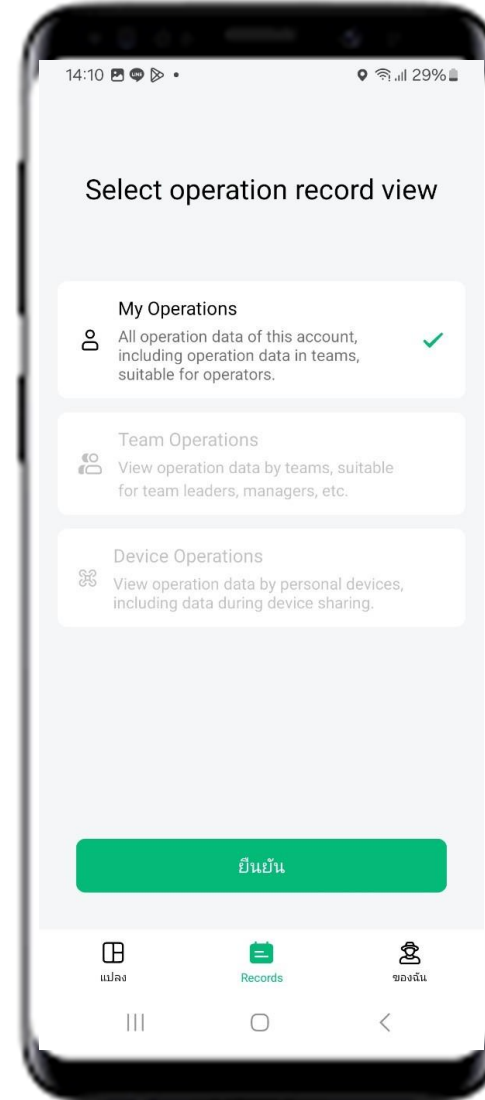
แปลง

- บอกรายละเอียด ชื่อแปลง จำนวนพื้นที่ และวันเวลา
- ภาพความแม่นยำสูง**
- บอกรายละเอียดแปลง HD ที่ทำการสำรวจจากอุปกรณ์ Real Terra
- อุปกรณ์ปฏิบัติการ**
- โดรนที่ใช้ในการปฏิบัติการ

Introduction หน้า



บันทึกการมีน



My Operations

- แสดงข้อมูลการทำงาน
ของตนเอง

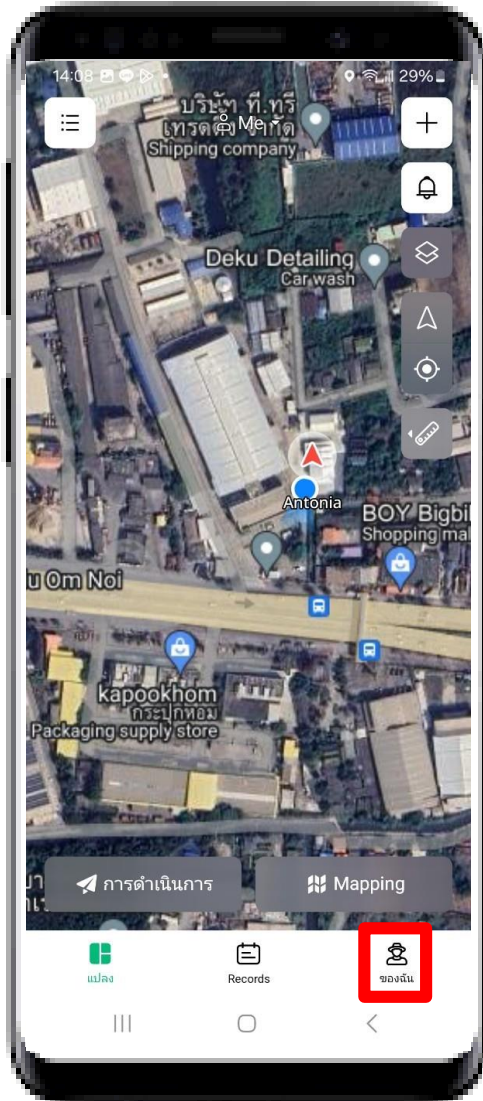
Team Operation

- แสดงข้อมูลการทำงาน
ของคนในกลุ่ม

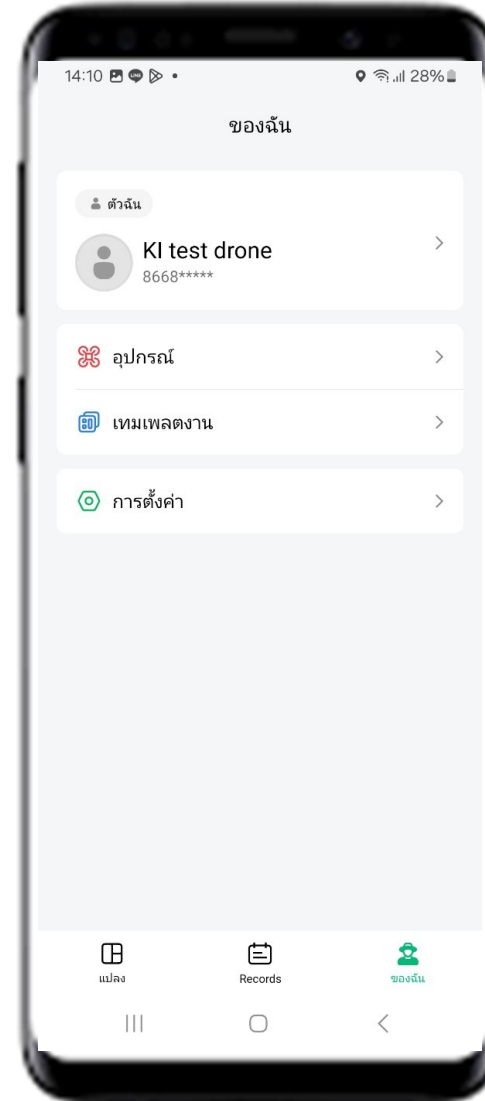
Device Operations

- แสดงข้อมูลการทำงาน
ของอุปกรณ์

Introduction หน้า



ของฉัน



อุปกรณ์

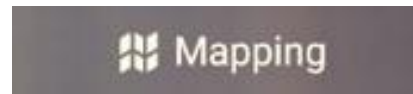
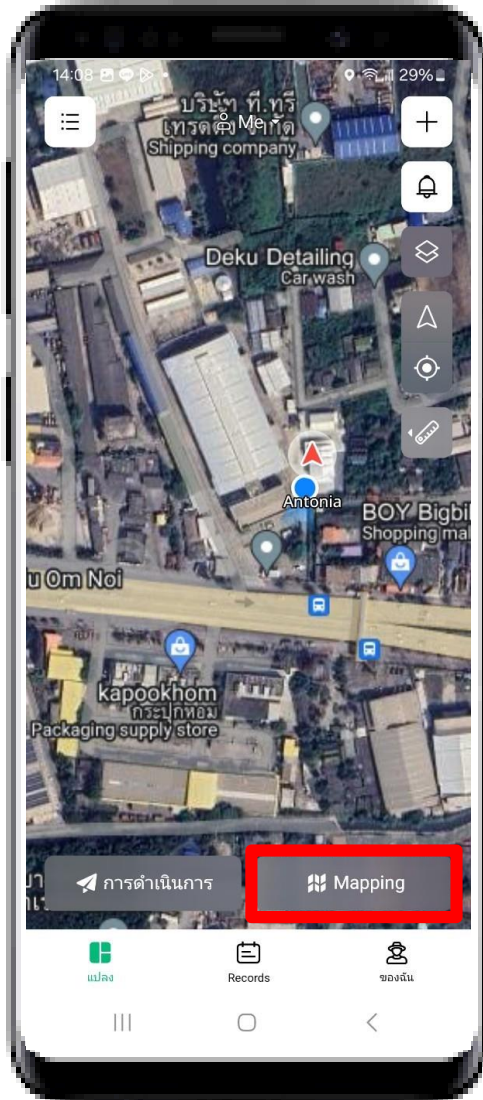
- แสดงรายการอุปกรณ์ที่มีอยู่ในบัญชี
- ## เกมเพลตงาน
- แม่แบบการตั้งค่าของงาน
- ## การตั้งค่า
- ตั้งค่าภาษา ความปลอดภัย เขตห้ามบิน และหน่วยพื้นที่



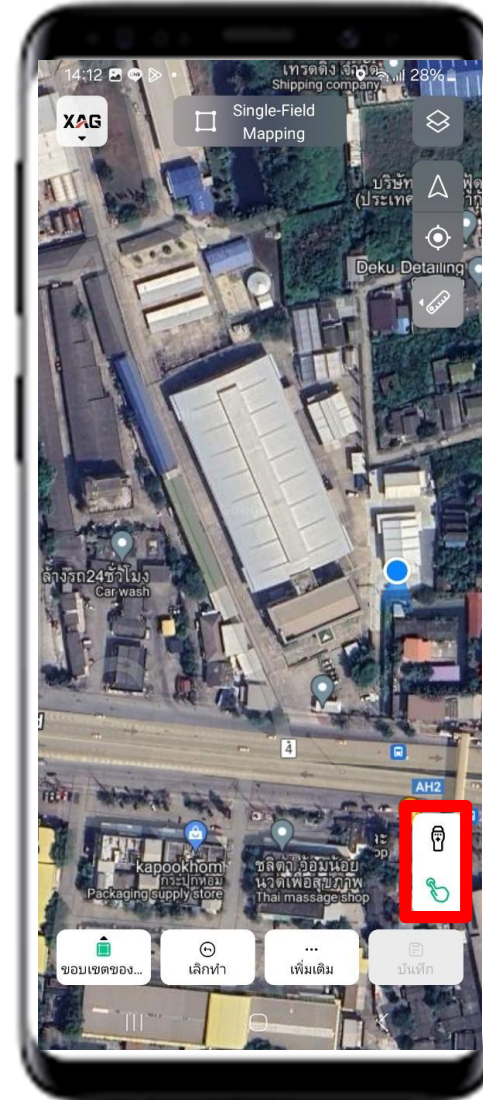
FARM
เฟิร์ม ฟาร์มอินโบ

Mapping การสร้างแผนที่การบิน

Mapping การสร้างแผนที่การบิน



การสร้างแปลง

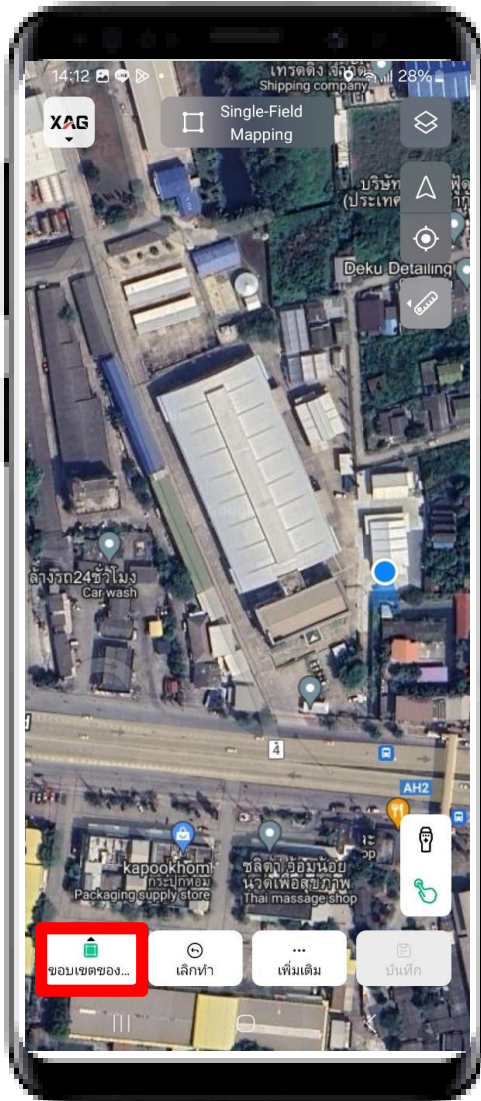


การสร้างจากจุดอ้างอิง
ตำแหน่งของรีโมทคอนโทรล
หรือโดรน

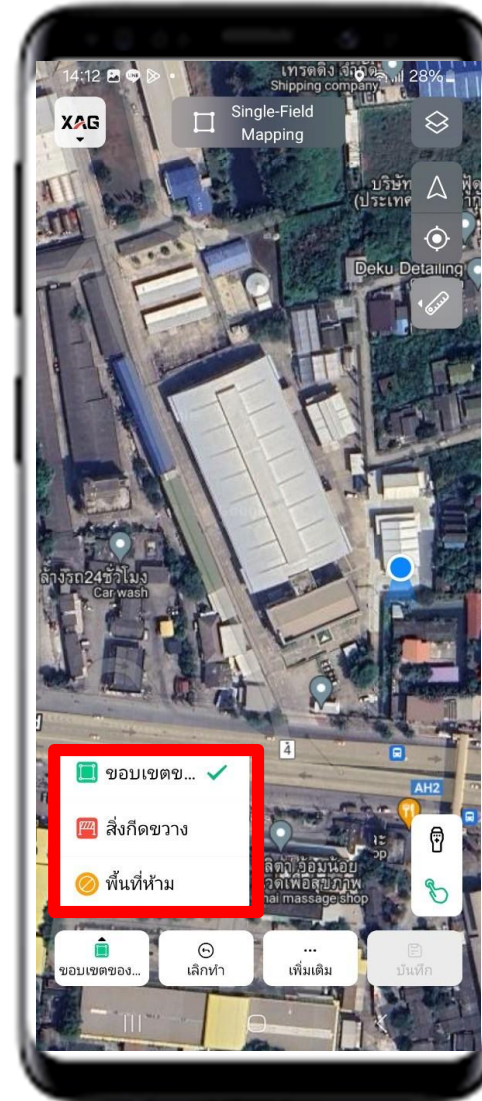


การสร้างจากโทรศัพท์มือถือ
ด้วยการแตะสัมผัสหน้าจอ

Mapping การสร้างแผนที่การบิน

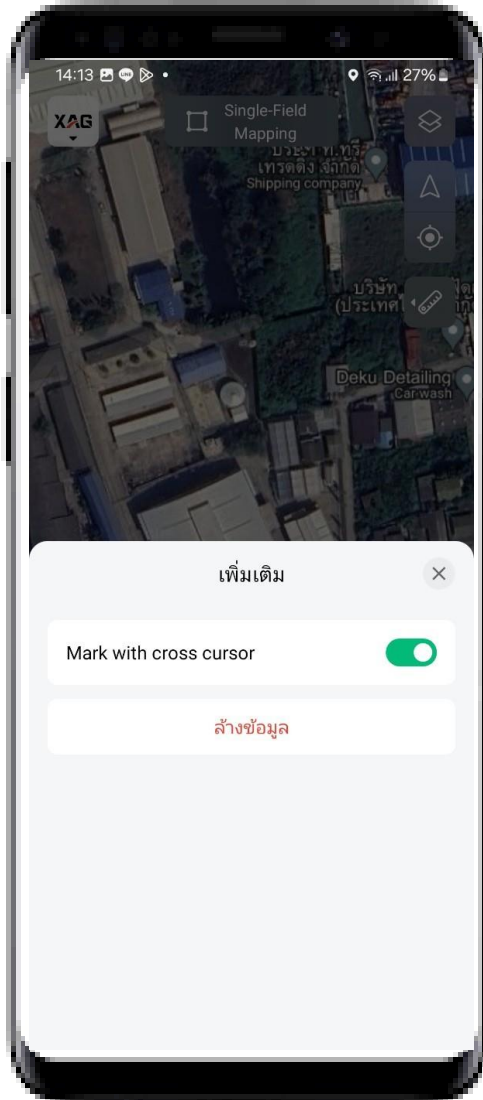


เลือกฟังก์ชันขอบเขตของ
แปลงที่ต้องการทำการบิน



-  ขอบเขตของแปลง
-  สิ่งกีดขวาง
-  พื้นที่ห้ามฉีดพ่น

Mapping การสร้างแผนที่การบิน



เพิ่มเติม

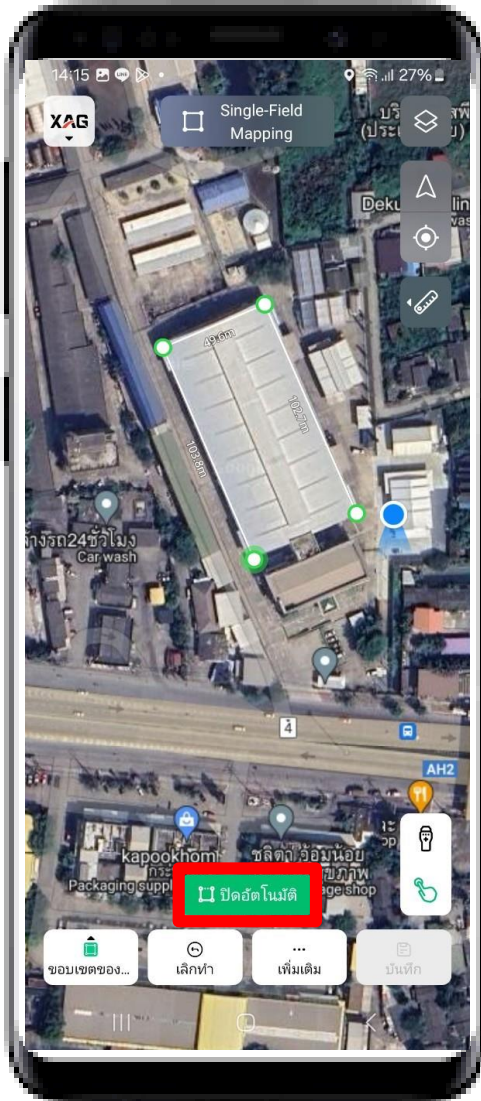
เพิ่มเติม

- เปิดการสร้างจุดด้วยเคอร์เซอร์
- ล้างข้อมูล



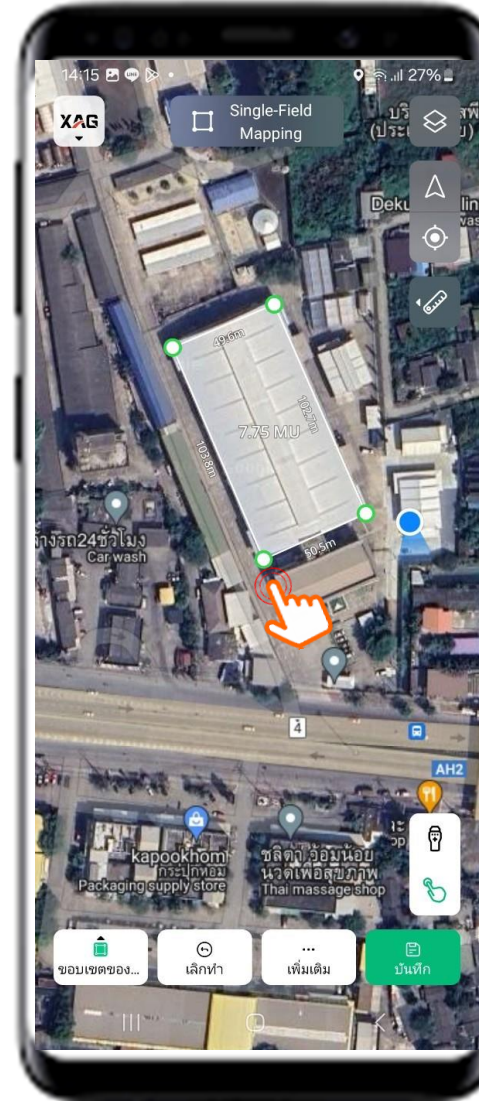
การสร้างจุดด้วยเคอร์เซอร์จะปรากฏจุดอ้างอิงบนจอภาพ

Mapping การสร้างแผนที่การบิน



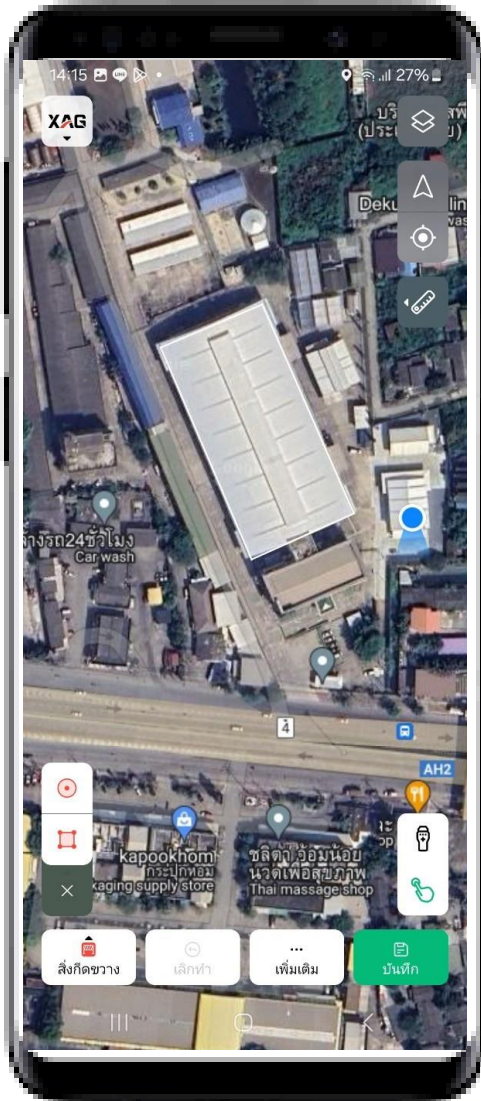
ปิดอัตโนมัติ

เมื่อทำการสร้างจุดอ้างอิง
มากกว่า 3 จุด จะสามารถทำ
การปิดกรอบแบบอัตโนมัติ

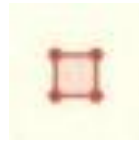


หรือทำการแตะสัมผัสที่จุดอ้างอิง
แรกเพื่อทำการปิดกรอบ

Mapping การสร้างแผนที่การบิน



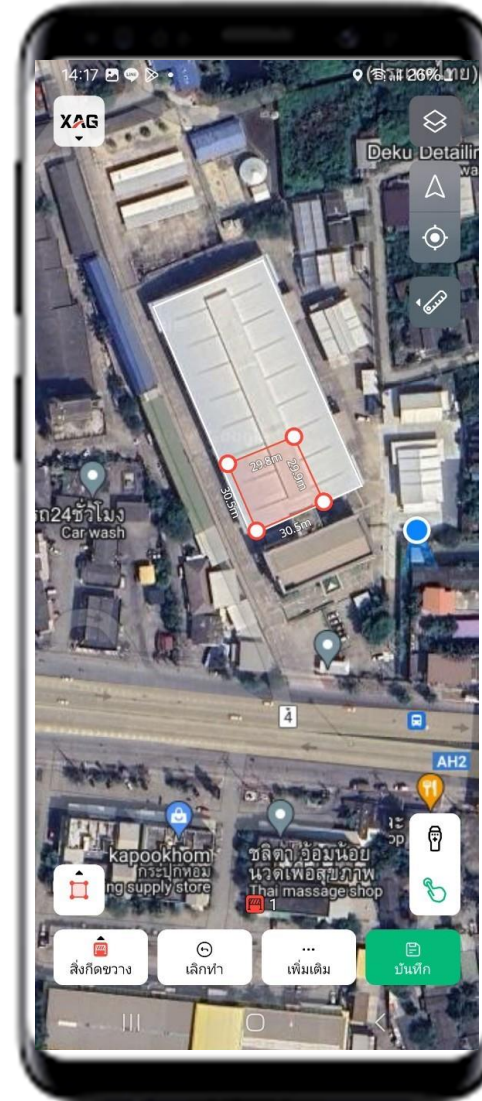
การสร้างจุดสิ่งกีดขวาง
สามารถสร้างได้ 2 รูปแบบ



สี่กรอบล้อมสิ่งกีดขวาง

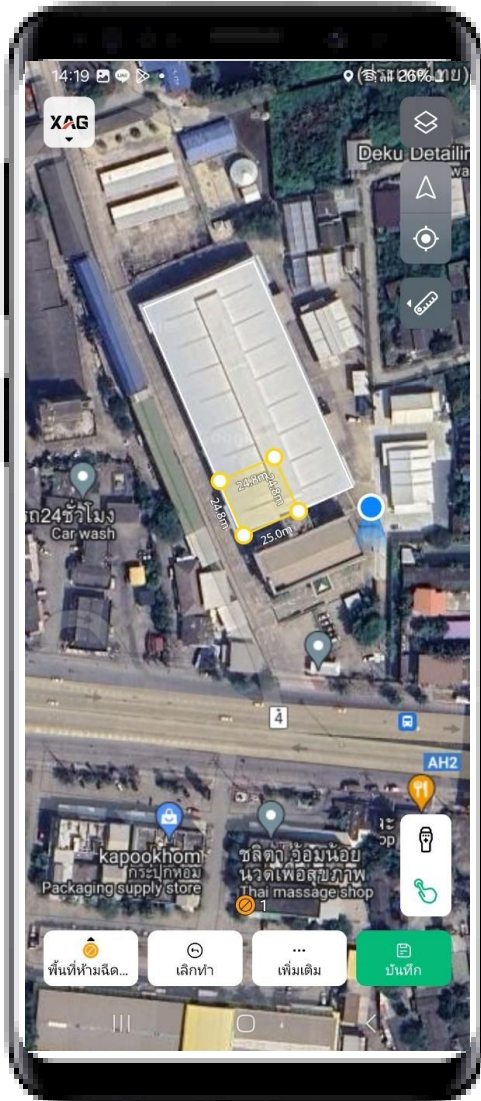


การสร้างจุดวงกลม

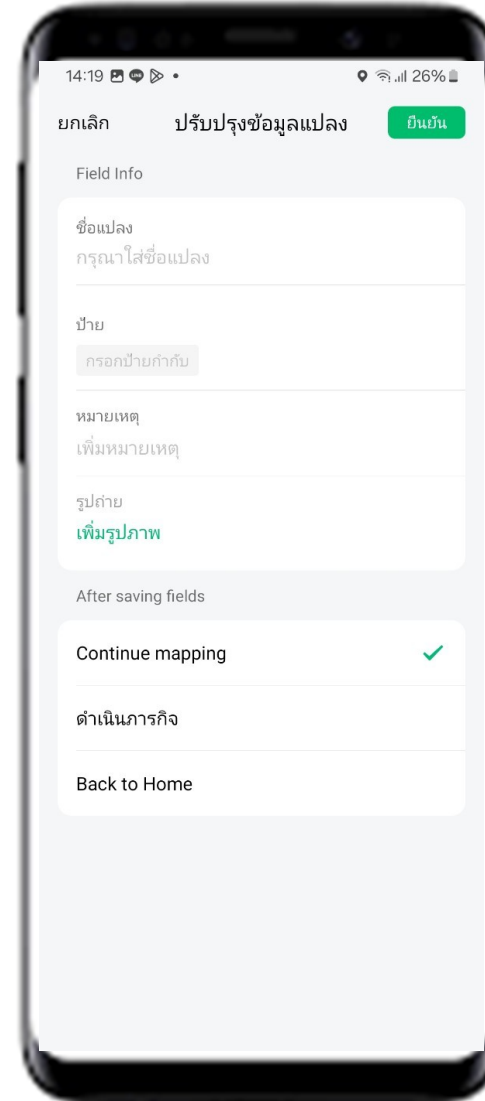


เลือกฟังก์ชันสิ่งกีดขวาง
เพื่อระบุและกำหนดจุดอ้างอิง
พื้นที่เสี่ยง

Mapping การสร้างแผนที่การบิน

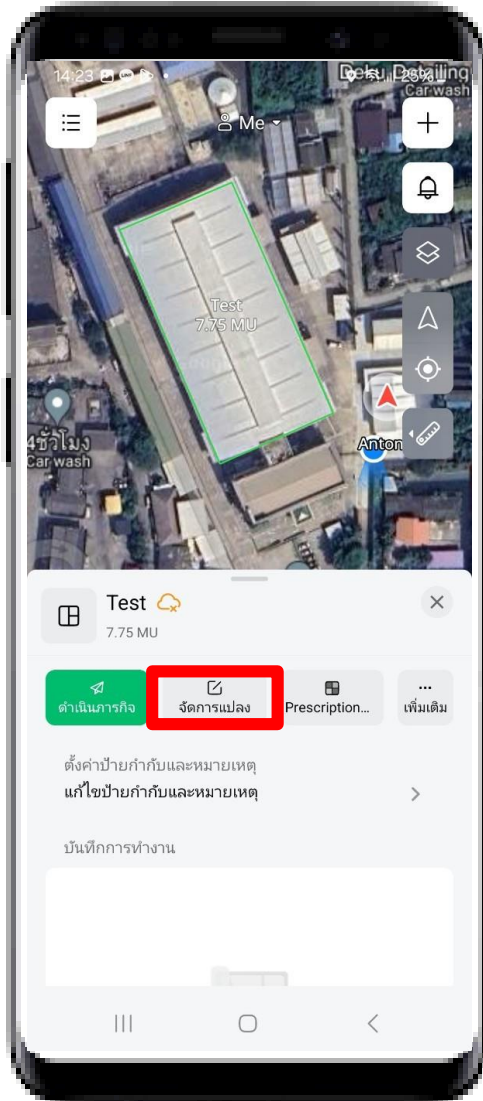


เลือกฟังก์ชันพื้นที่ห้ามฉีดพ่น
เพื่อระบุและกำหนดจุดอ้างอิง
พื้นที่ไม่ต้องการฉีดพ่น



เมื่อสร้างแปลงเสร็จเรียบร้อย
ให้กด “บันทึก” จากนั้นสร้างชื่อ
แปลงและกดเสร็จสิ้น

Mapping การสร้างแผนที่การบิน



จัดการแปลง

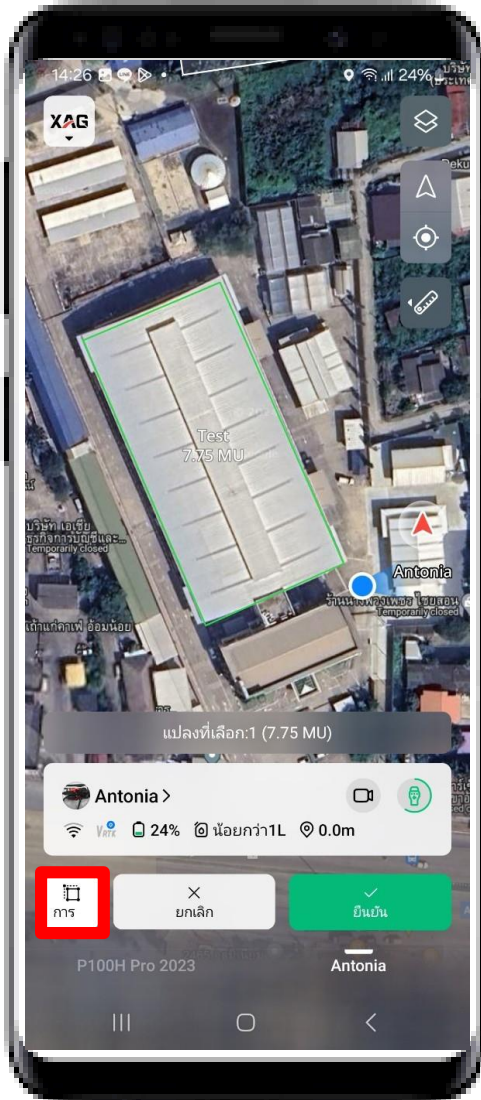
เมื่อต้องการแก้ไขแปลง
ทำการเลือกแปลงที่ต้องการ
เลือก “จัดการแปลง”



แก้ไขแปลง

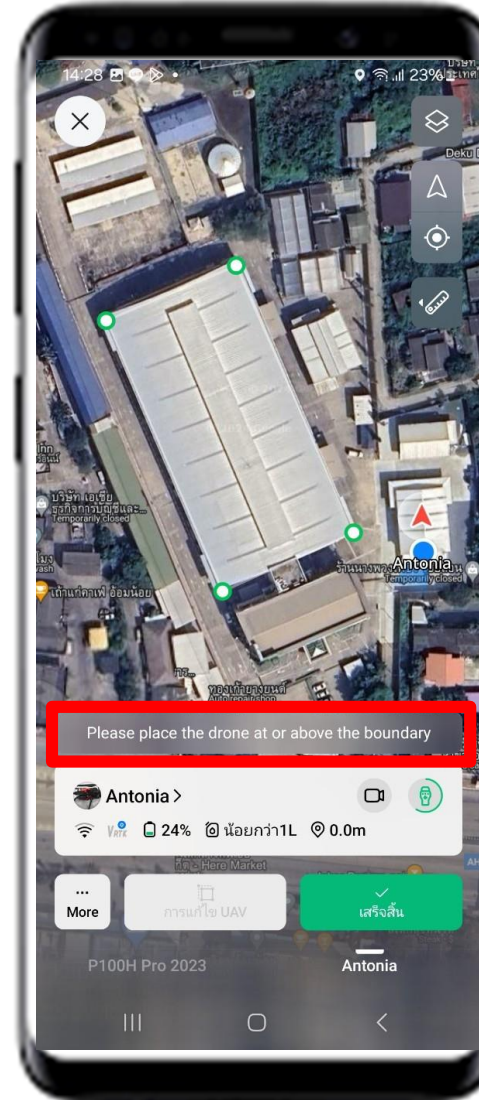
เลือกฟังก์ชัน “แก้ไขแปลง”

Mapping การสร้างแผนที่การบิน



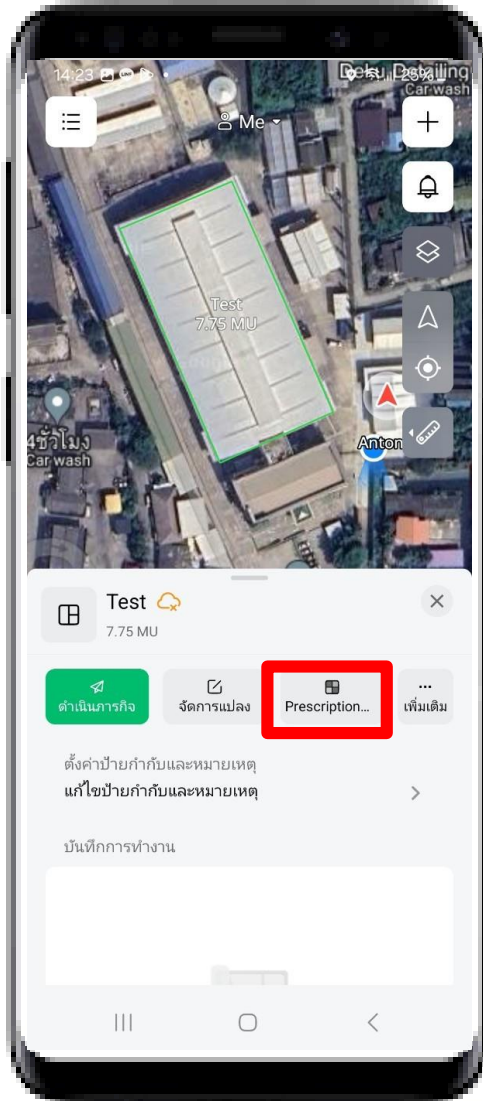
 การ

การแก้ไขความเบี่ยงเบน

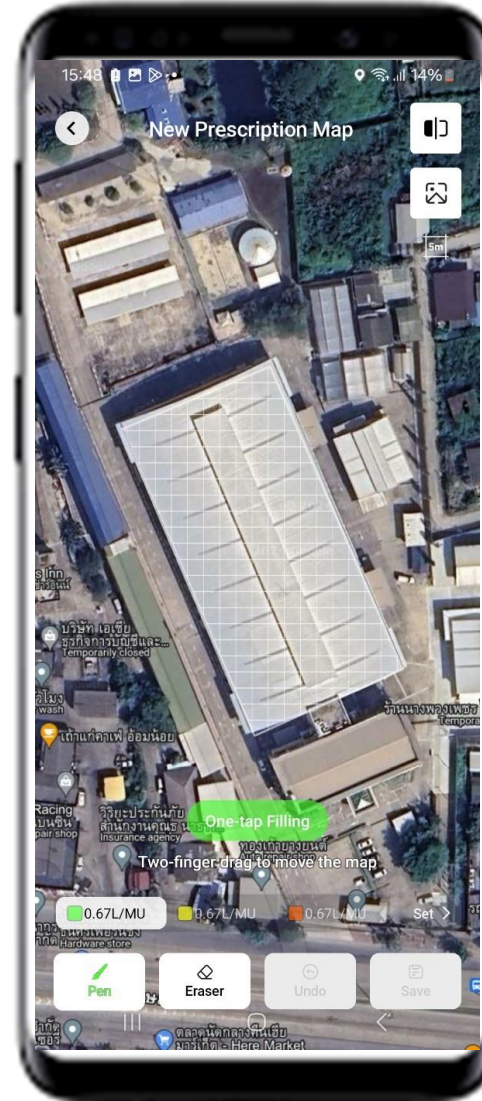


เมื่อต้องการแก้ไขความเบี่ยงเบนของแปลง ให้ทำการนำโดรนเทียบตำแหน่งบริเวณขอบของแปลงจริงและจุดอ้างอิงขอบแปลงบนจอภาพ ระยะห่างไม่เกิน 15 เมตรจากจุดอ้างอิง
กด "การแก้ไข UAV" และเสร็จสิ้น

Mapping การสร้างแผนที่การบิน

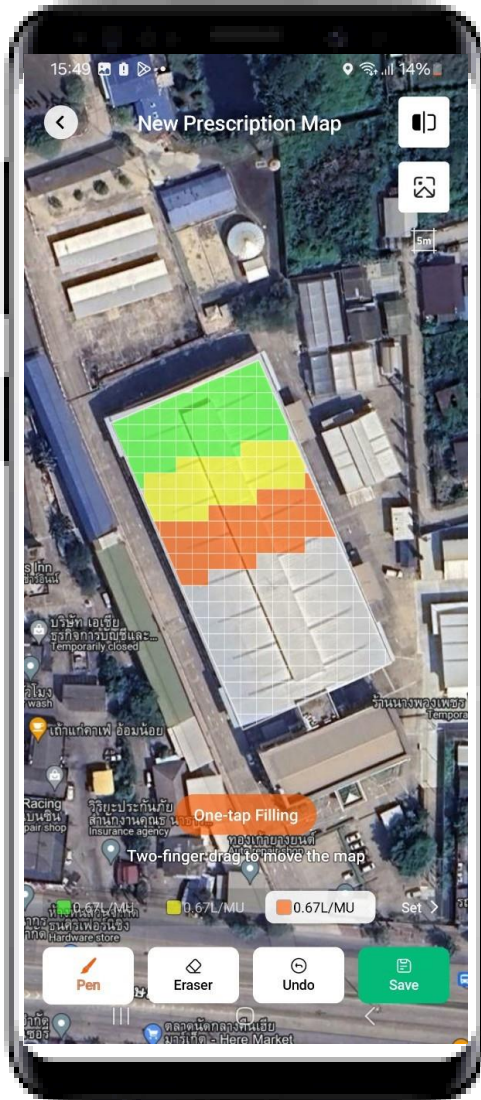


Prescription... Prescription Map

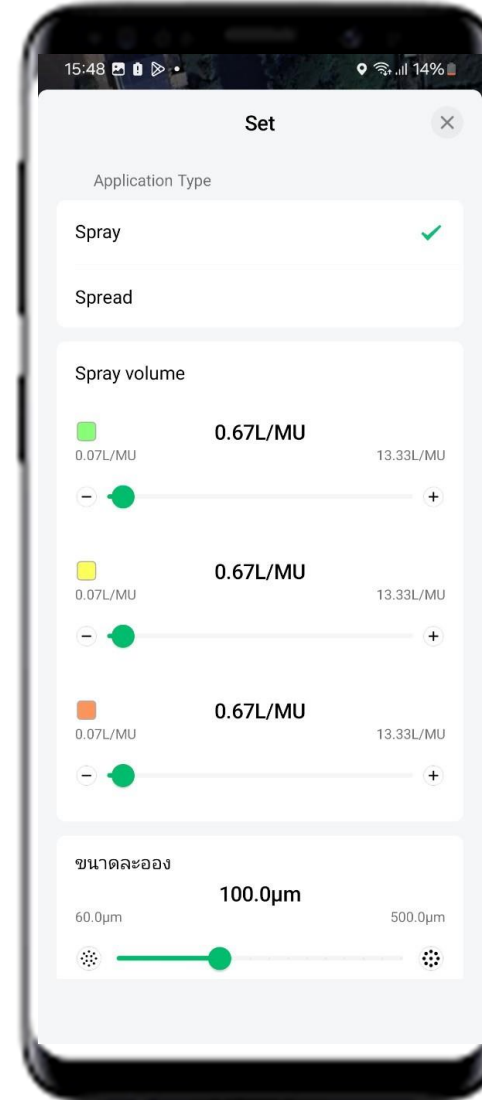


เลือกฟังก์ชัน “Prescription Map” เมื่อต้องกำหนดปริมาณการฉีดพ่นหรือหว่าน ตามการแบ่งพื้นที่ที่ต้องการ

Mapping การสร้างแผนที่การบิน



เลือกพื้นที่เป้าหมายการ
ฉีดพ่นหรือหว่าน โดยการ
แบ่งเขตสี โดยมีสีให้เลือก
ทั้งหมด 3 สี



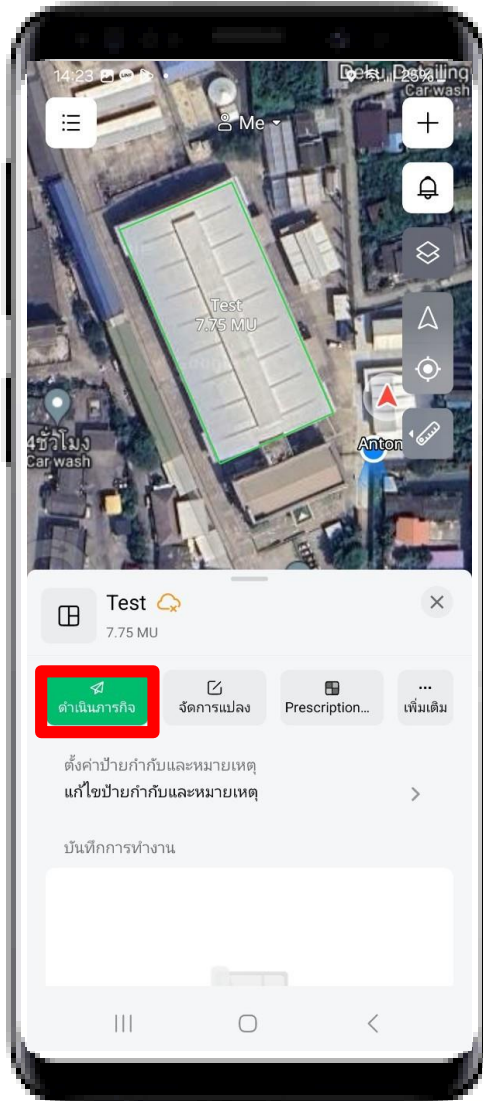
เลือกประเภทการฉีดพ่นหรือหว่าน
และปรับอัตราการปล่อยสารของ
แต่ละพื้นที่เป้าหมาย



FARM
เฟิร์ม ฟาร์มอินโบ

Operations การดำเนินงาน

Operations การดำเนินการ

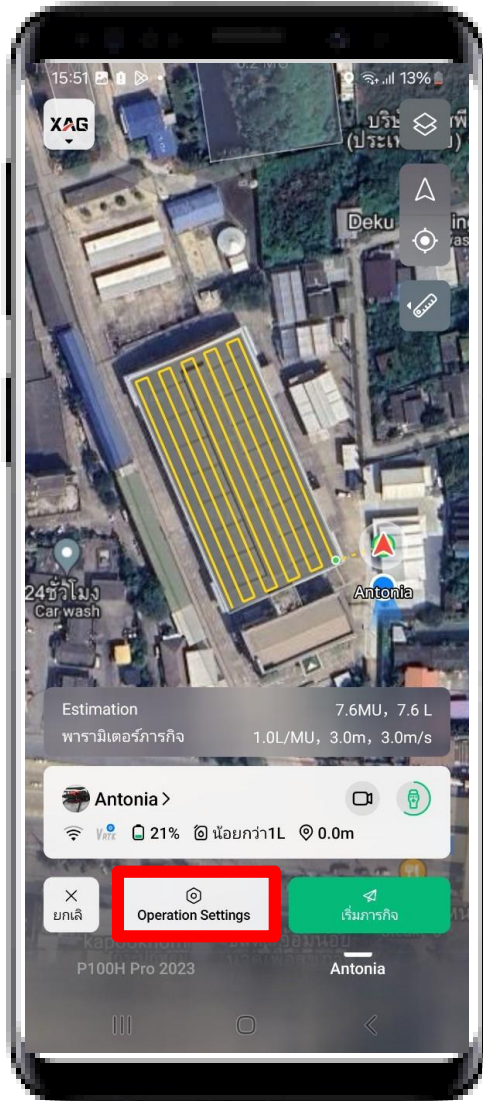


เลือกฟังก์ชัน “ดำเนินการกิจ”
เมื่อต้องการเริ่มงานบนแปลงที่
ต้องการ



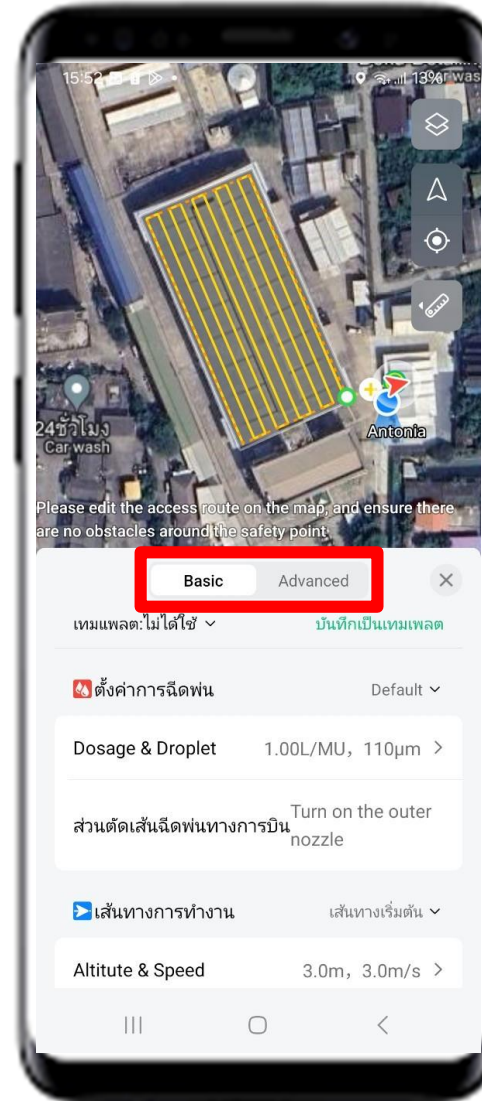
ระบบจะทำการสร้างเส้นทางการ
บิน พื้นที่การทำงาน ปริมาณการ
ฉีดพ่น ให้อัตโนมัติ

Operations การดำเนินการ



Operation Settings

เลือก "Operation Setting"
เมื่อต้องการปรับการตั้งค่า
การฉีดพ่นหรือหัวฉีด และตั้ง
ค่าการบิน

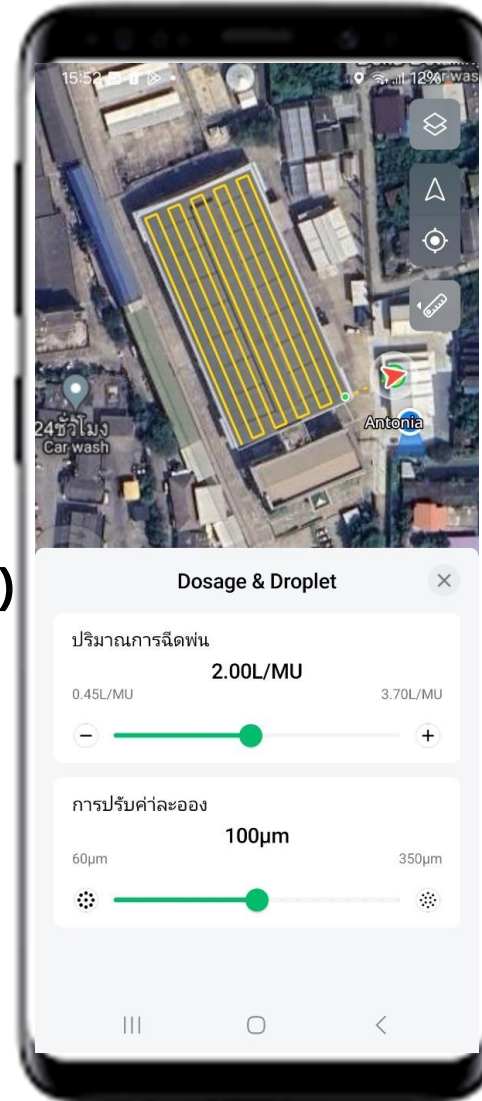


การตั้งค่าแบ่งออกเป็น 2 แบบ
- การตั้งค่าพื้นฐาน(Basic)
- การตั้งค่าขั้นสูง(Advanced)

Basic การตั้งค่าพื้นฐาน

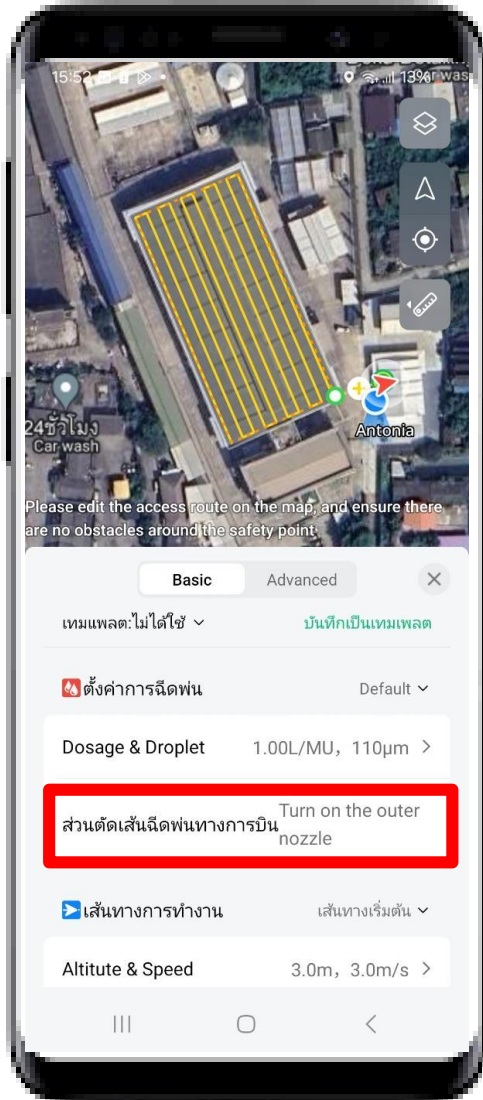


เลือกการตั้งค่าการฉีดพ่น
Dosage & Droplet
(ปริมาณการฉีดพ่นและค่าละออง)

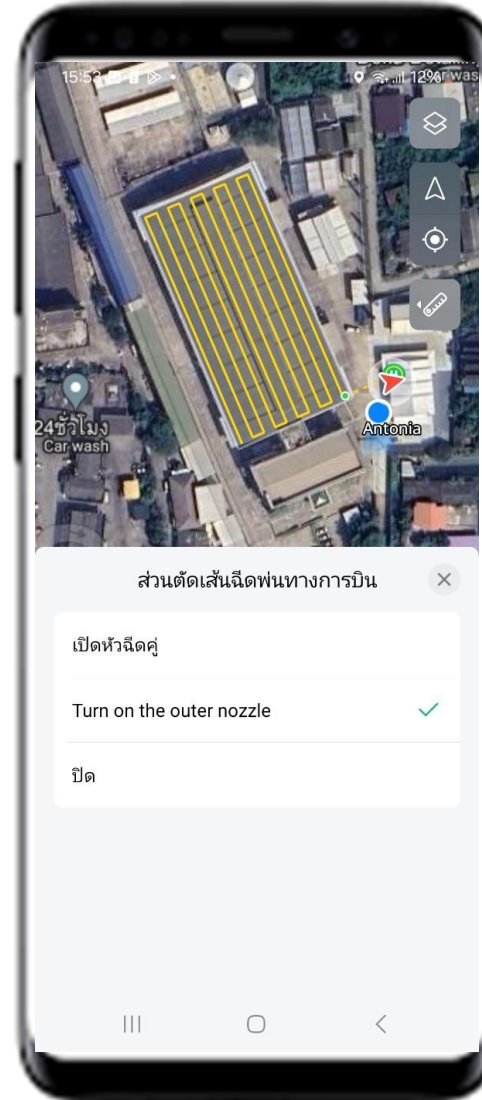


การปรับปริมาณการฉีดพ่น
และการปรับค่าละออง
สามารถทำได้จากฟังก์ชันนี้

Basic การตั้งค่าพื้นฐาน

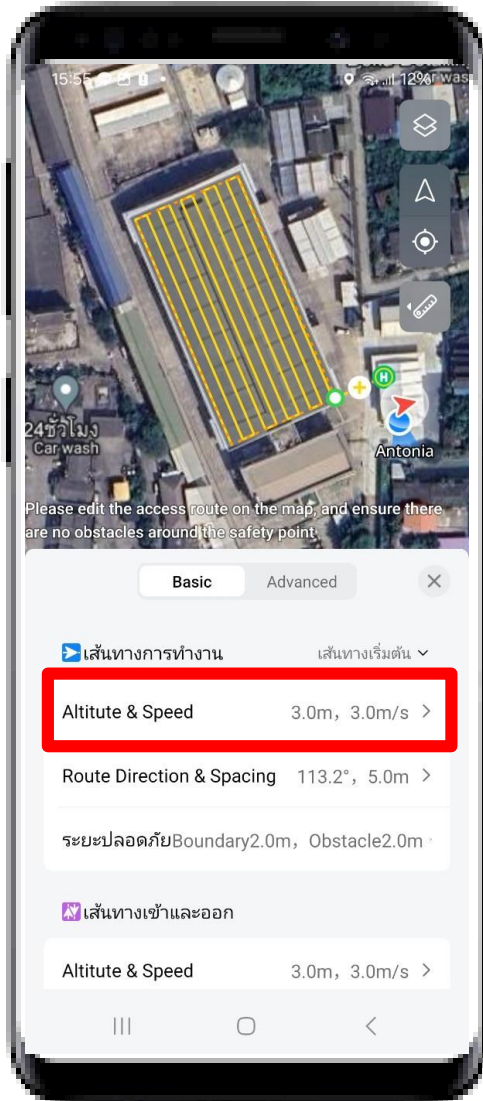


ส่วนตัดเส้นฉีดพ่นทางการบิน

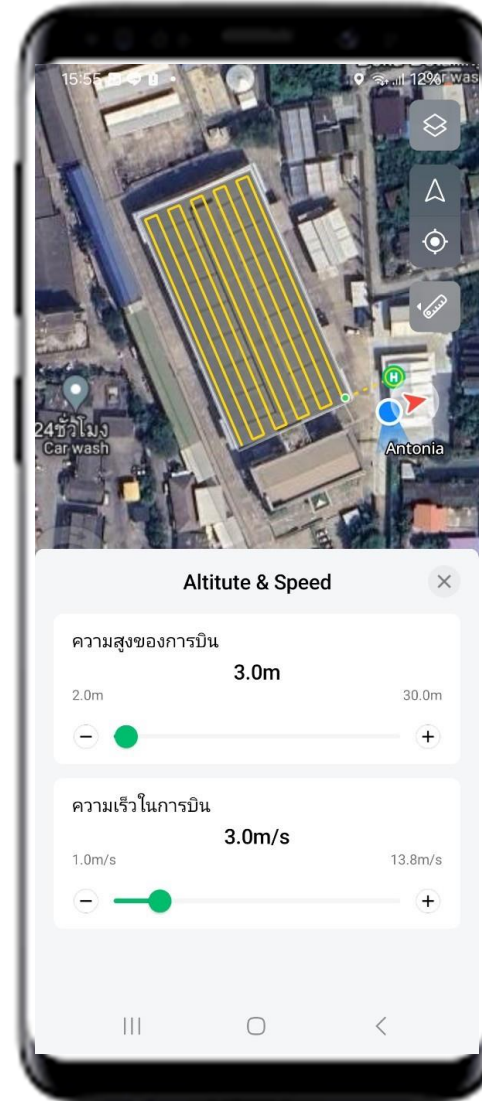


เลือกลักษณะการทำงานของหัวฉีด
เมื่อต้องการทำการฉีดพ่นขณะโดรน
ทำการกลับตัว

Basic การตั้งค่าพื้นฐาน

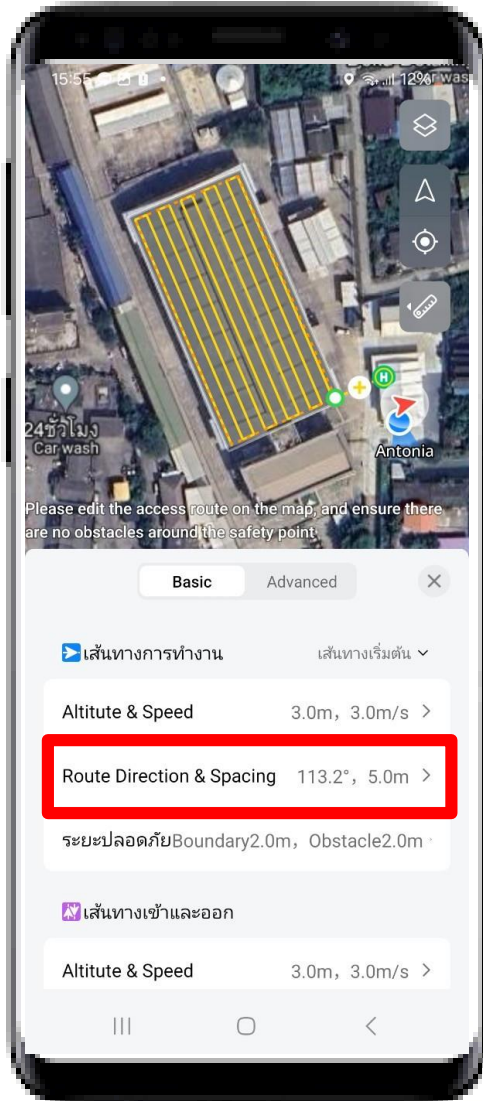


เลือกเส้นทางการทำงาน
Altitude & Speed
(ความสูงและความเร็ว)

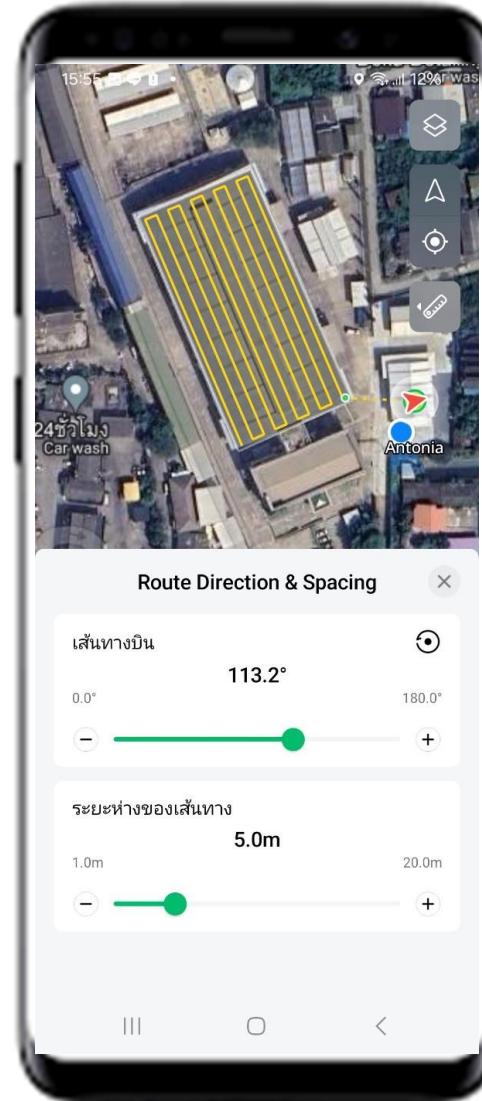


ความสูงของการบิน และ
ความเร็วในการบิน สามารถ
ปรับได้ตามความต้องการ

Basic การตั้งค่าพื้นฐาน

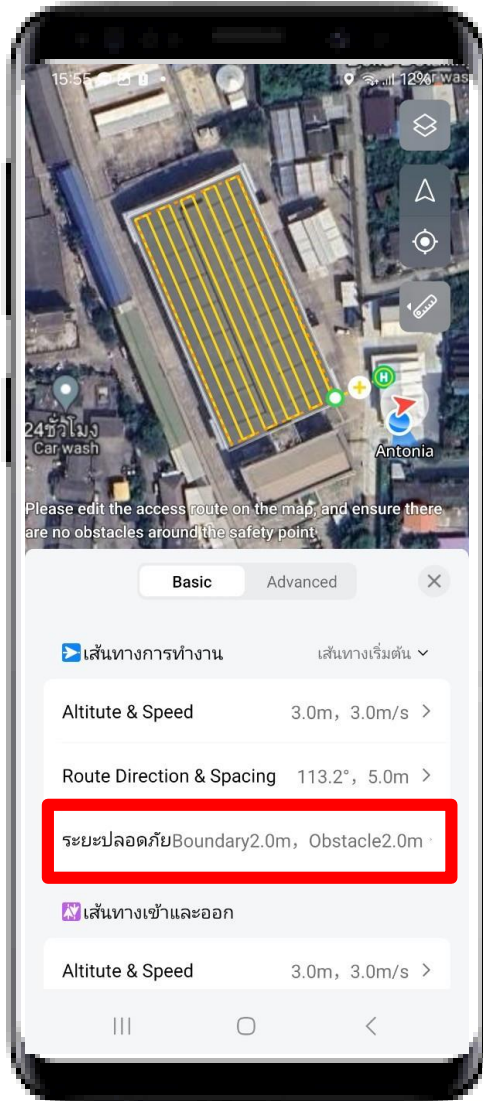


Route Direction & Spacing (เส้นทางการบินและระยะห่าง)

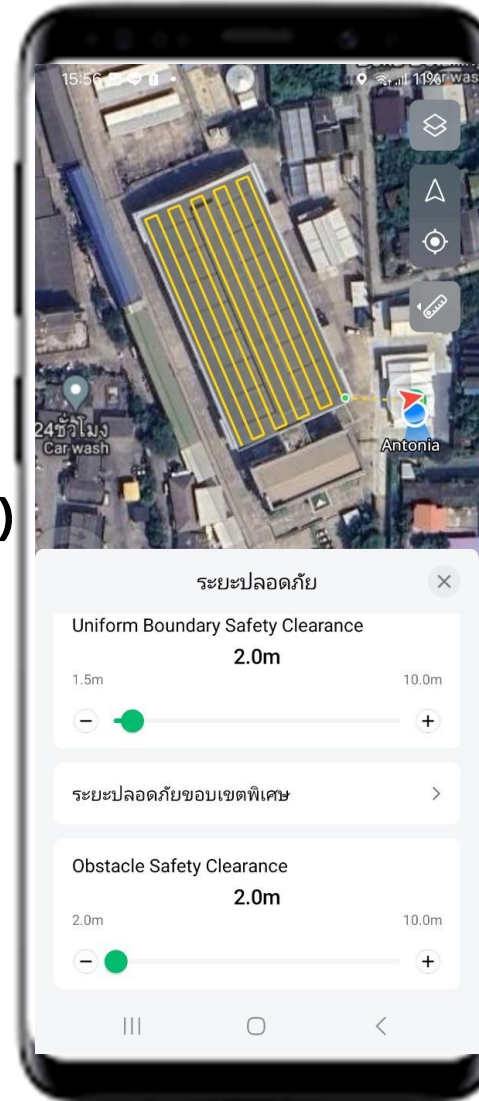


การปรับเส้นทางการบิน
และระยะห่างของเส้นทาง
สามารถทำได้จากฟังก์ชันนี้

Basic การตั้งค่าพื้นฐาน

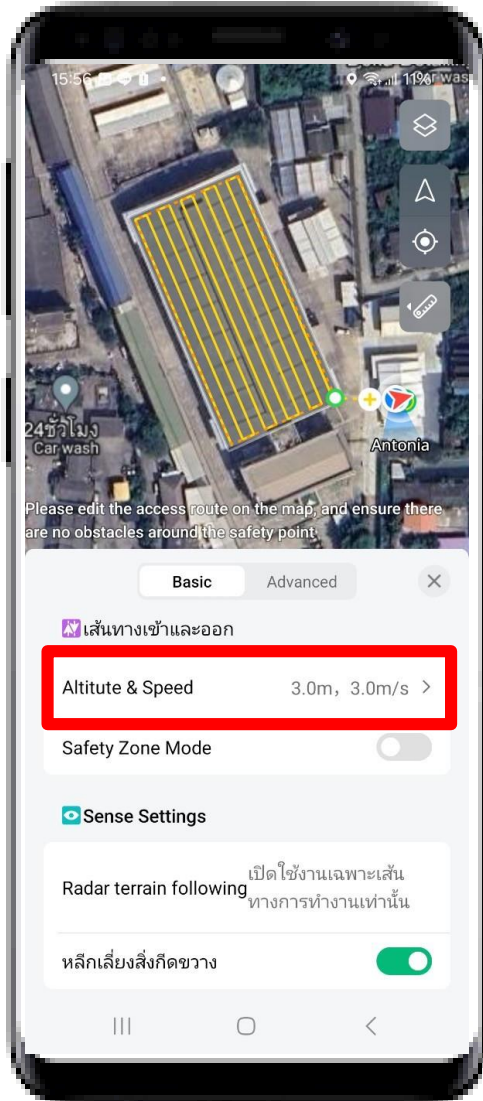


ระยะปลอดภัย
(ระยะขอบแปลงและสิ่งกีดขวาง)

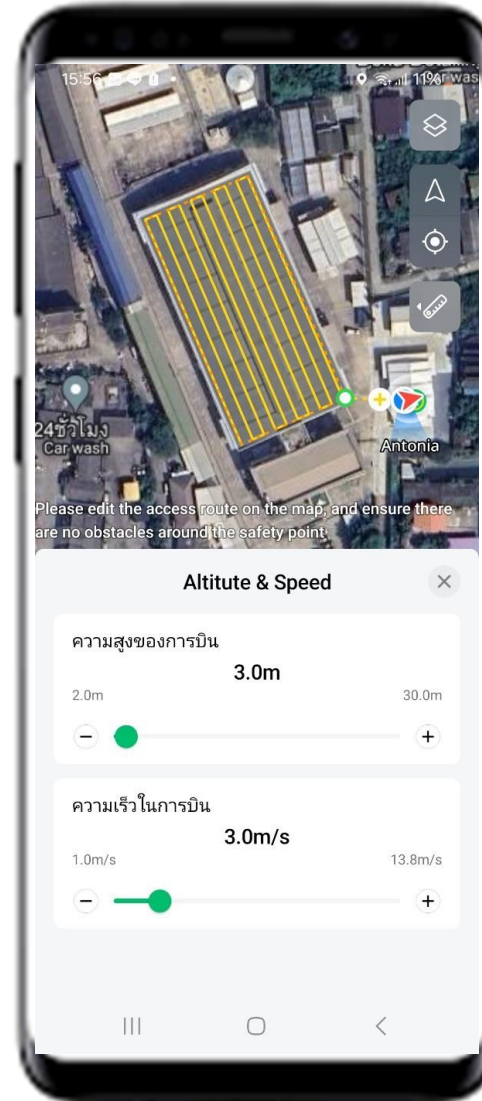


ทำการเลือกฟังก์ชันนี้ เมื่อต้องการ
เว้นระยะขอบของแปลงและระยะห่าง
ปลอดภัยจากสิ่งกีดขวาง

Basic การตั้งค่าพื้นฐาน

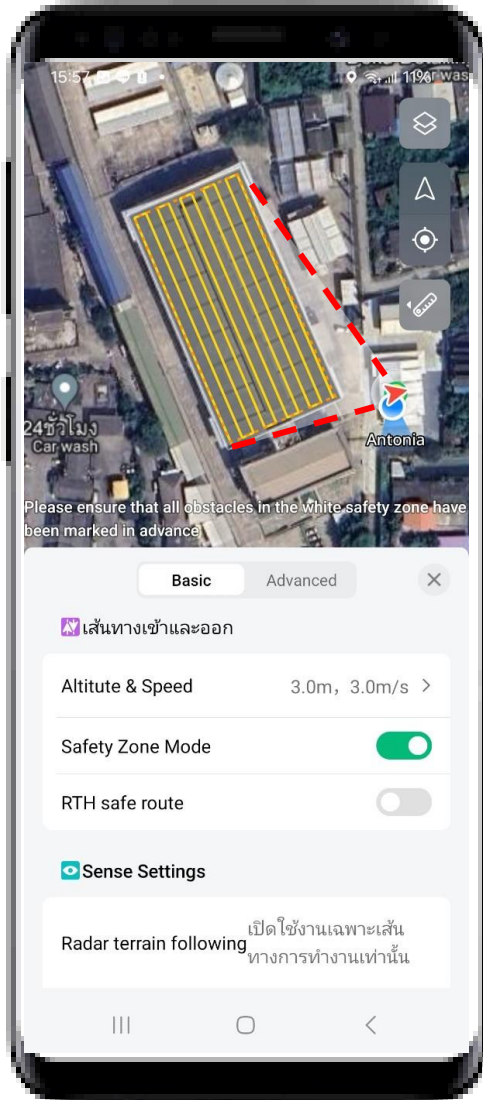


เลือกเส้นทางเข้าและออก
Altitude & Speed
(ความสูงและความเร็ว)

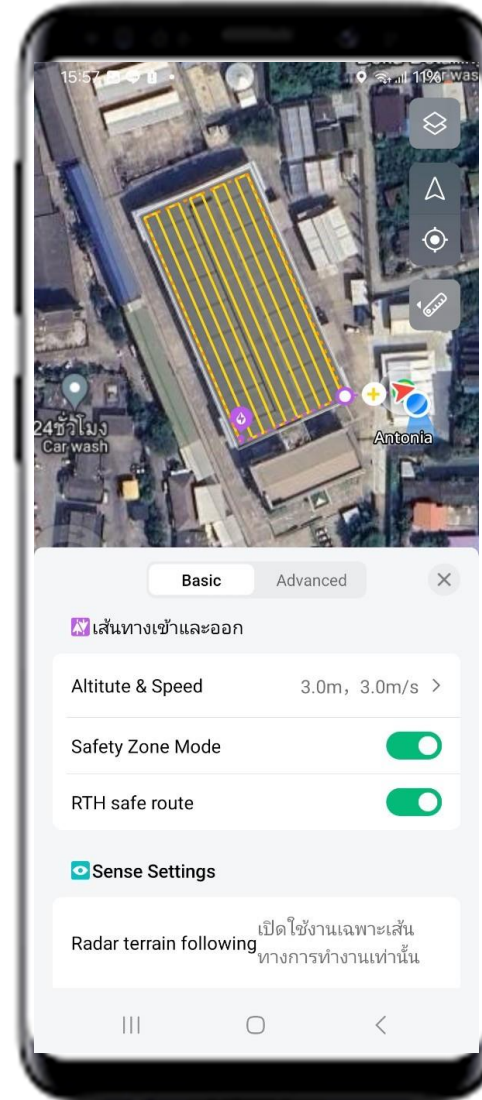


ความสูงของการบิน และ
ความเร็วในการบิน สามารถ
ปรับได้ตามความต้องการ

Basic การตั้งค่าพื้นฐาน

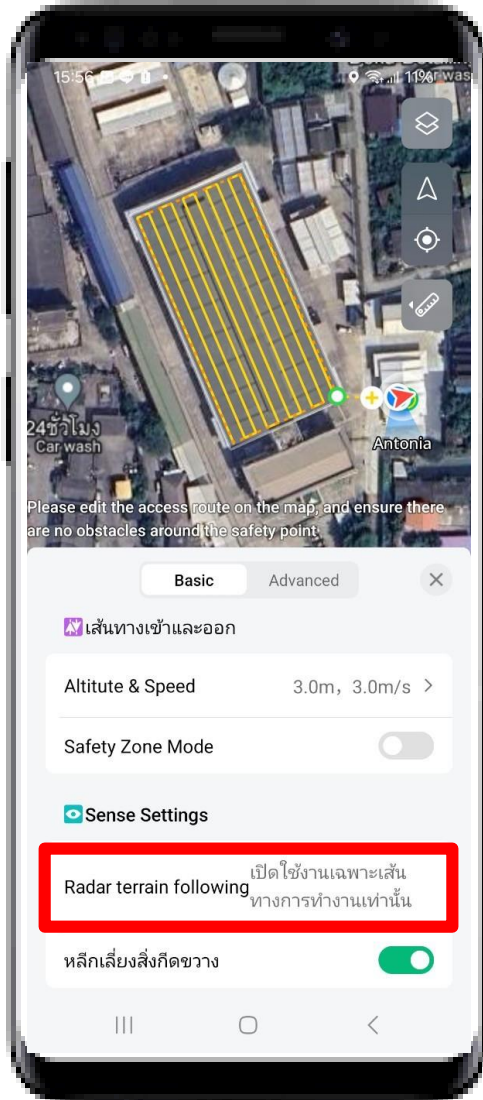


Safety Zone Mode
เลือกฟังก์ชันนี้ เมื่อ
ต้องการขยายขอบเขต
การบินเข้าและออกแปลง

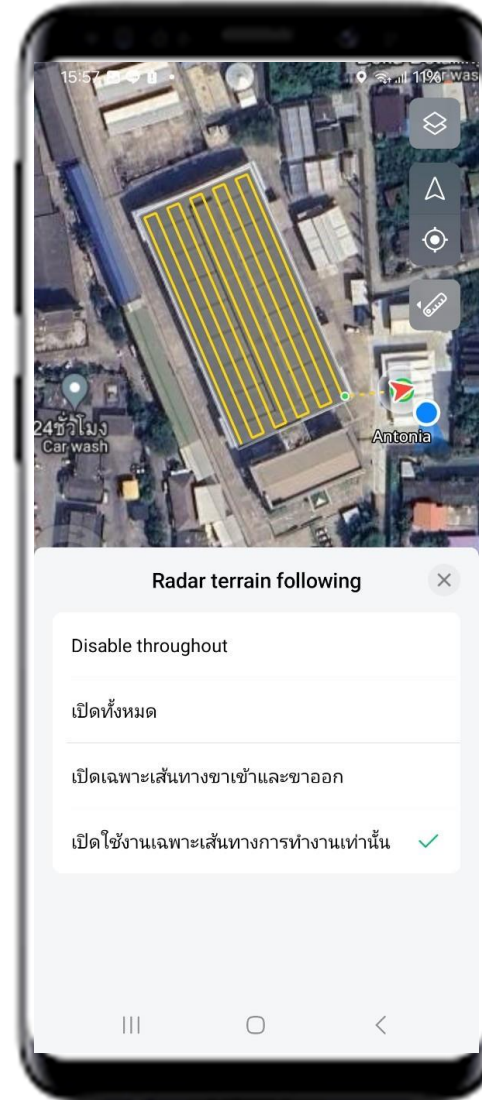


RTH safe route
เลือกฟังก์ชันนี้ เมื่อต้องการ
ให้ระบบคำนวณเส้นทางกลับ
บ้านที่ประหยัดพลังงานและ
ปลอดภัยที่สุด

Basic การตั้งค่าพื้นฐาน

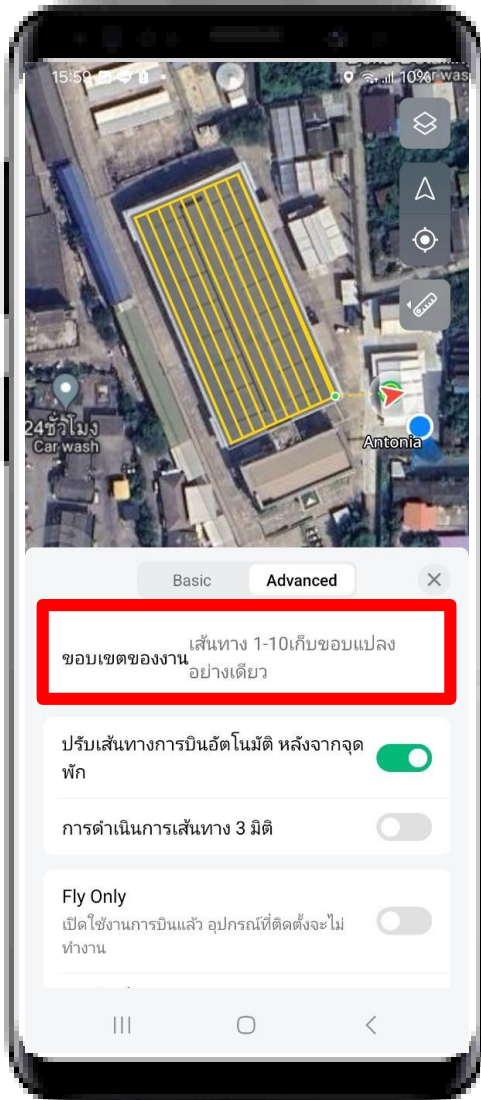


Radar terrain following
(เรดาร์ภาคพื้น)

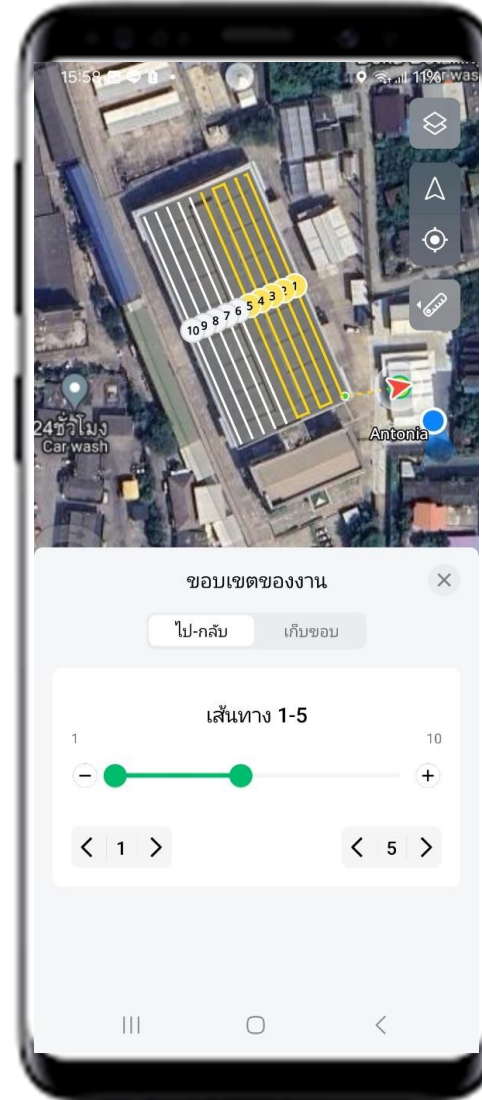


เลือกใช้เรดาร์การตรวจจับพื้นดินตามลักษณะความต้องการ หากเปิดใช้โดรนจะบินในความสูงตามระดับภูมิประเทศ

Advanced การตั้งค่าขั้นสูง

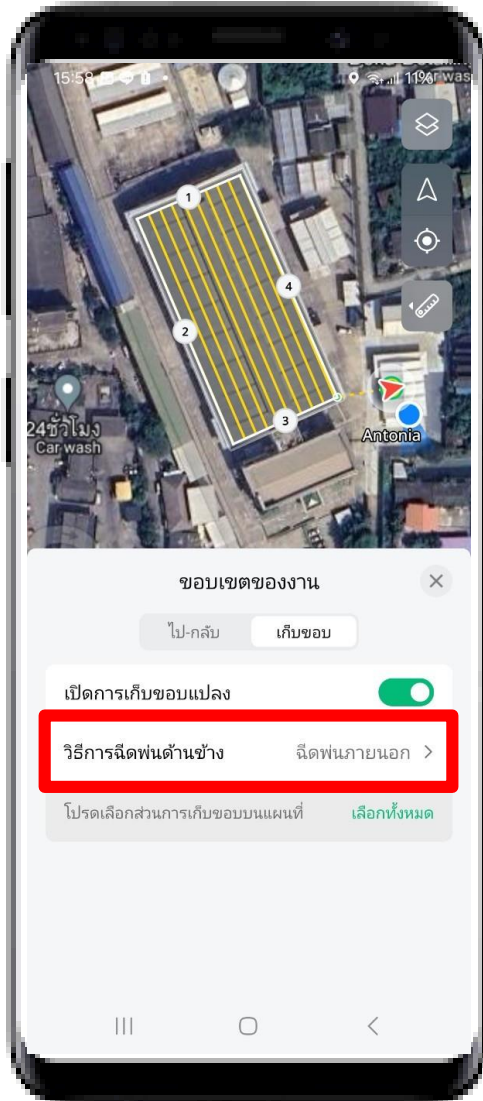


ขอบเขตของงาน
ใช้เลือกเส้นทางเฉพาะเส้นที่
ต้องการทำการบิน

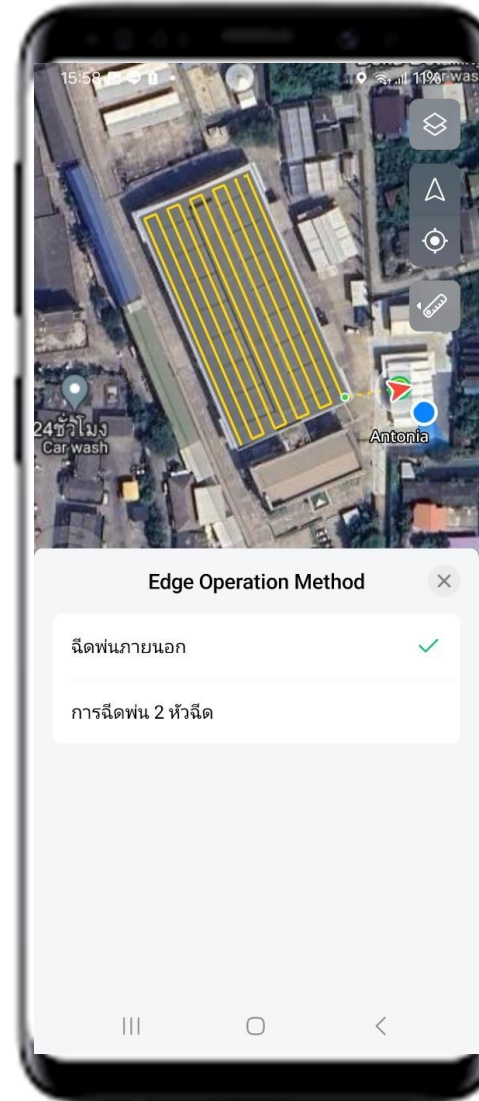


สามารถเลือกเส้นทางที่จะใช้บิน
ผ่านสารได้ ในกรณีที่บินไม่จบ
แปลงแล้วต้องการบินทำงาน
ต่อจากงานเดิม

Advanced การตั้งค่าขั้นสูง

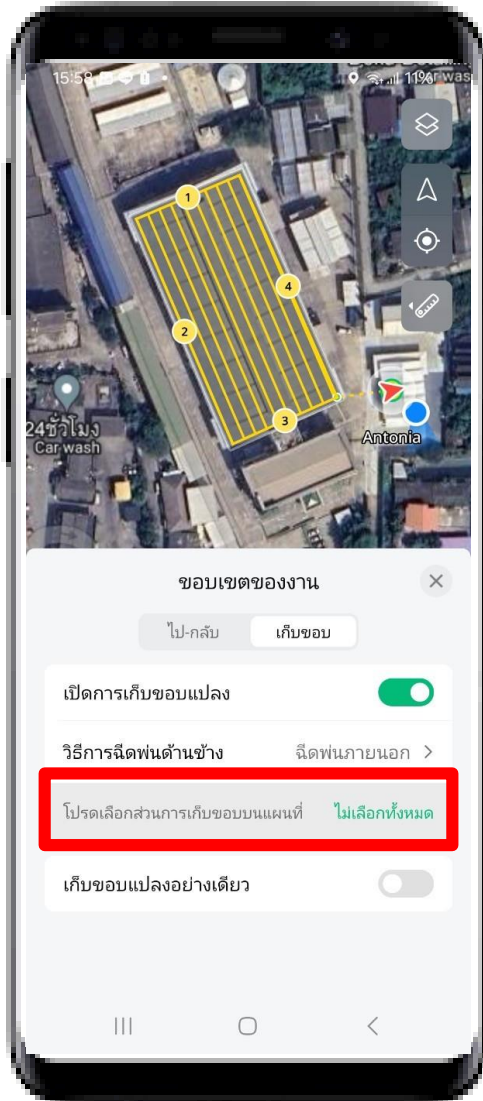


การตั้งค่าการเก็บขอบแปลง
เลือก "เก็บขอบ" และเปิด
การเก็บขอบแปลง จากนั้น
เลือกขอบแปลงที่ต้องการ
ปิดเก็บขอบ

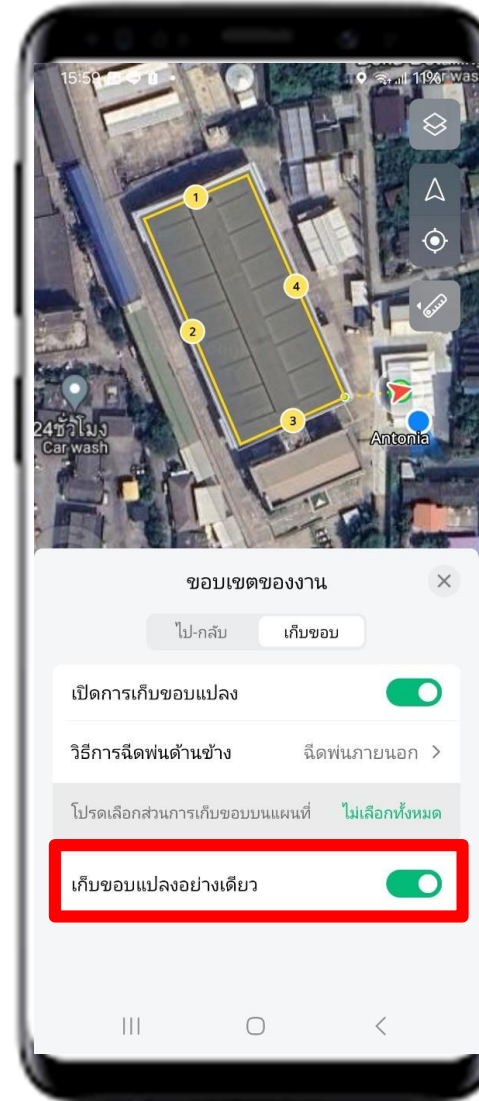


เลือกวิธีการฉีดพ่นด้านข้าง
คือ การเลือกจำนวนการใช้
หัวฉีดในการฉีดพ่น

Advanced การตั้งค่าขั้นสูง

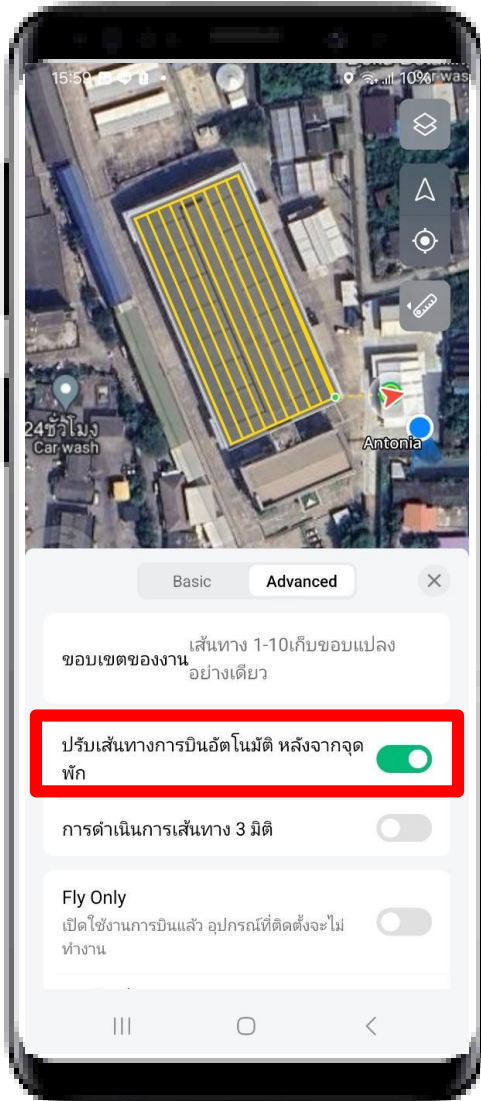


การเก็บขอบแปลงสามารถ
เลือกทำหลังจบการฉีดพ่น
ภายในแปลงเสร็จสิ้นแล้ว
และยังสามารถเลือกเฉพาะขอบ
แปลงบางเส้นที่ต้องการบิน
ฉีดพ่นได้

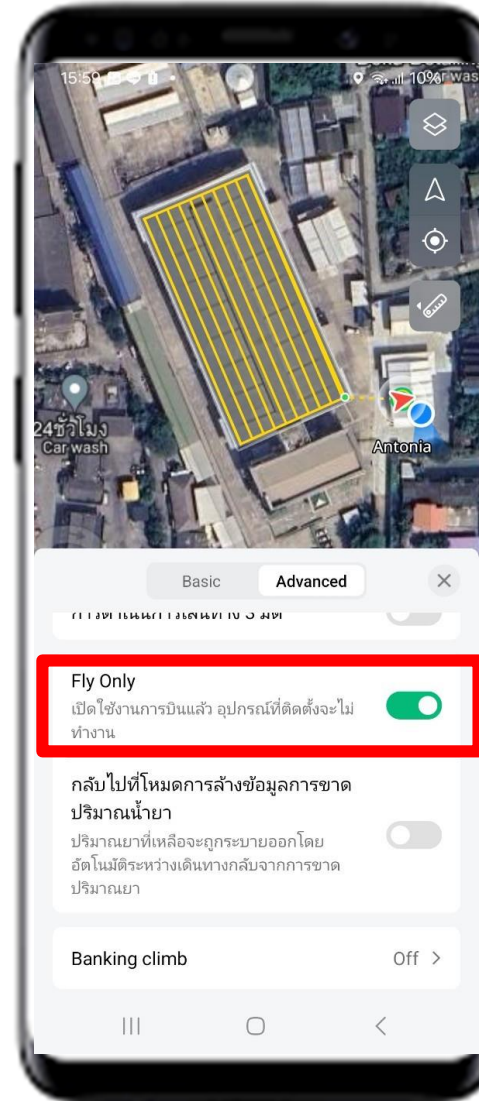


หากต้องการเก็บขอบแปลง
เพียงอย่างเดียว ให้เลือกที่
“เก็บขอบแปลงอย่างเดียว”

Advanced การตั้งค่าขั้นสูง

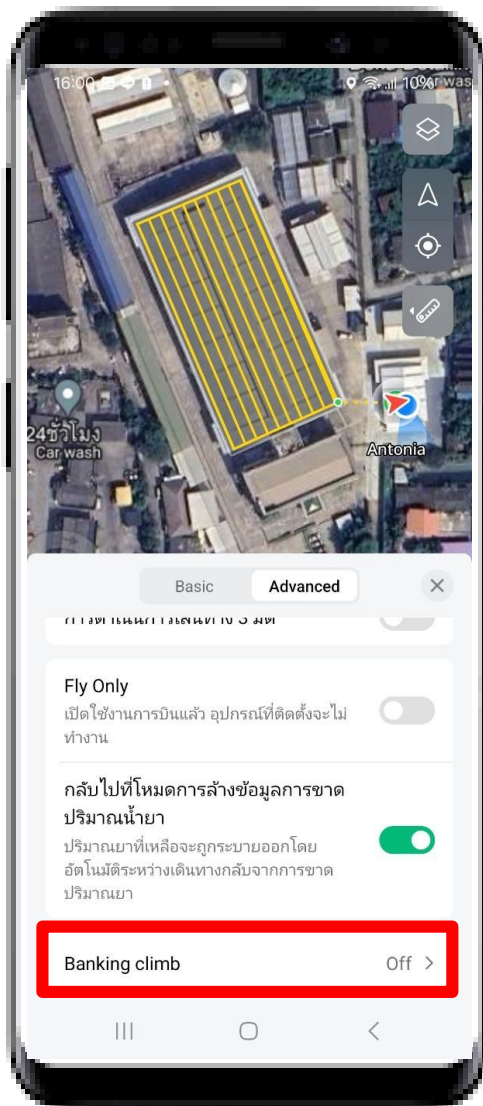


ปรับเส้นทางการบินอัตโนมัติ หลังจุดพัก
เมื่อเลือกฟังก์ชันนี้ โดรนจะคำนวณเส้นทางที่ประหยัดพลังงานที่สุดเพื่อจัดพ่นก่อนกลับไปต่อจุดที่สารหมดเต็ม

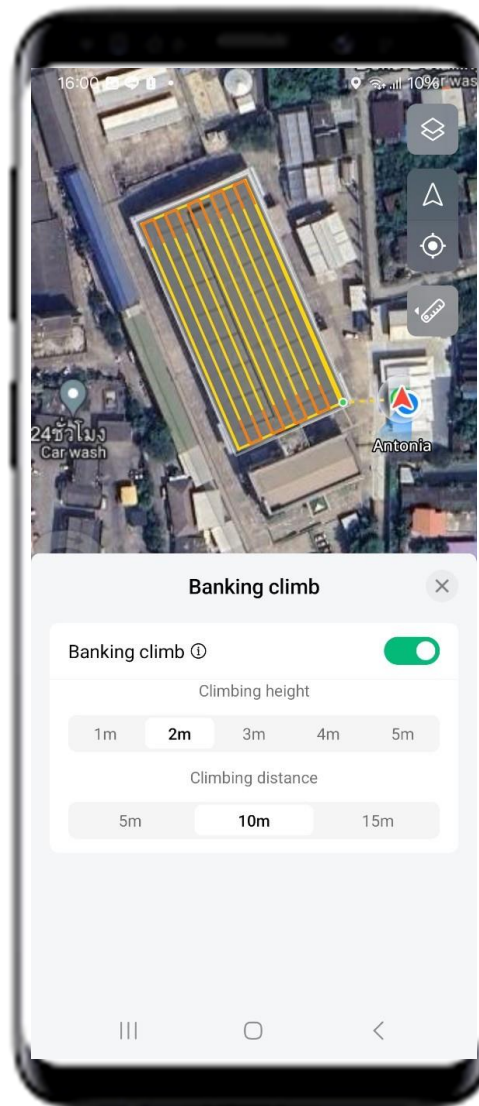


Fly Only
เมื่อเปิดใช้งานการบินแล้ว อุปกรณ์ที่ติดตั้งจะไม่ทำการฉีดพ่น หรือหว่าน

Advanced การตั้งค่าขั้นสูง



Banking climb
(การบินยกหัวแปลงขณะกลับตัว)

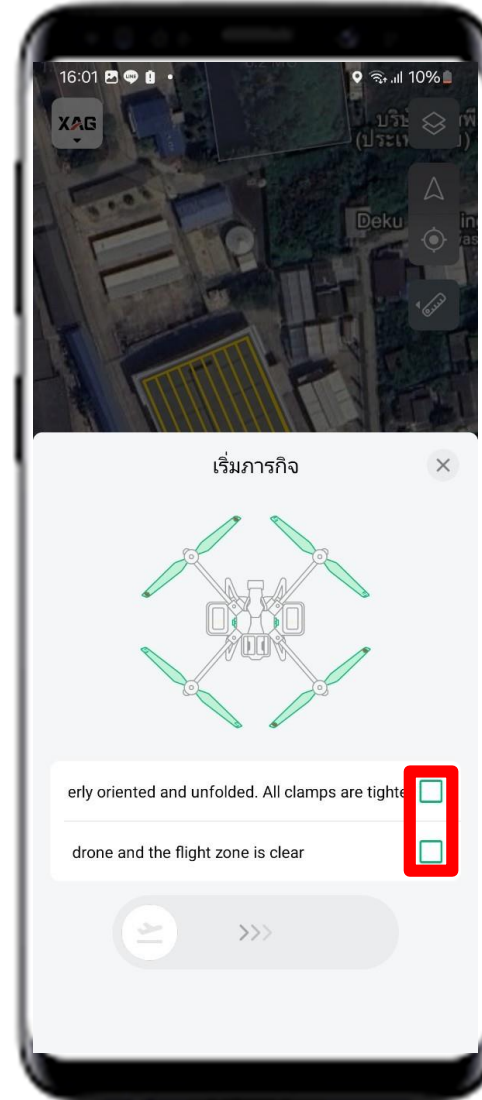


เลือกความสูงที่ต้องการในการยกตัว และระยะในการยกตัว ขณะโดรนกลับตัว

เริ่มภารกิจ



เมื่อทำการตั้งค่าเรียบร้อยแล้ว กด “เริ่มภารกิจ” เพื่อให้โดรนเริ่มทำงาน



ตรวจสอบตามเงื่อนไข ความปลอดภัยและกีดกัน ยืนยัน ทำการเลื่อนคำสั่ง เพื่อเริ่มภารกิจ

THANK YOU