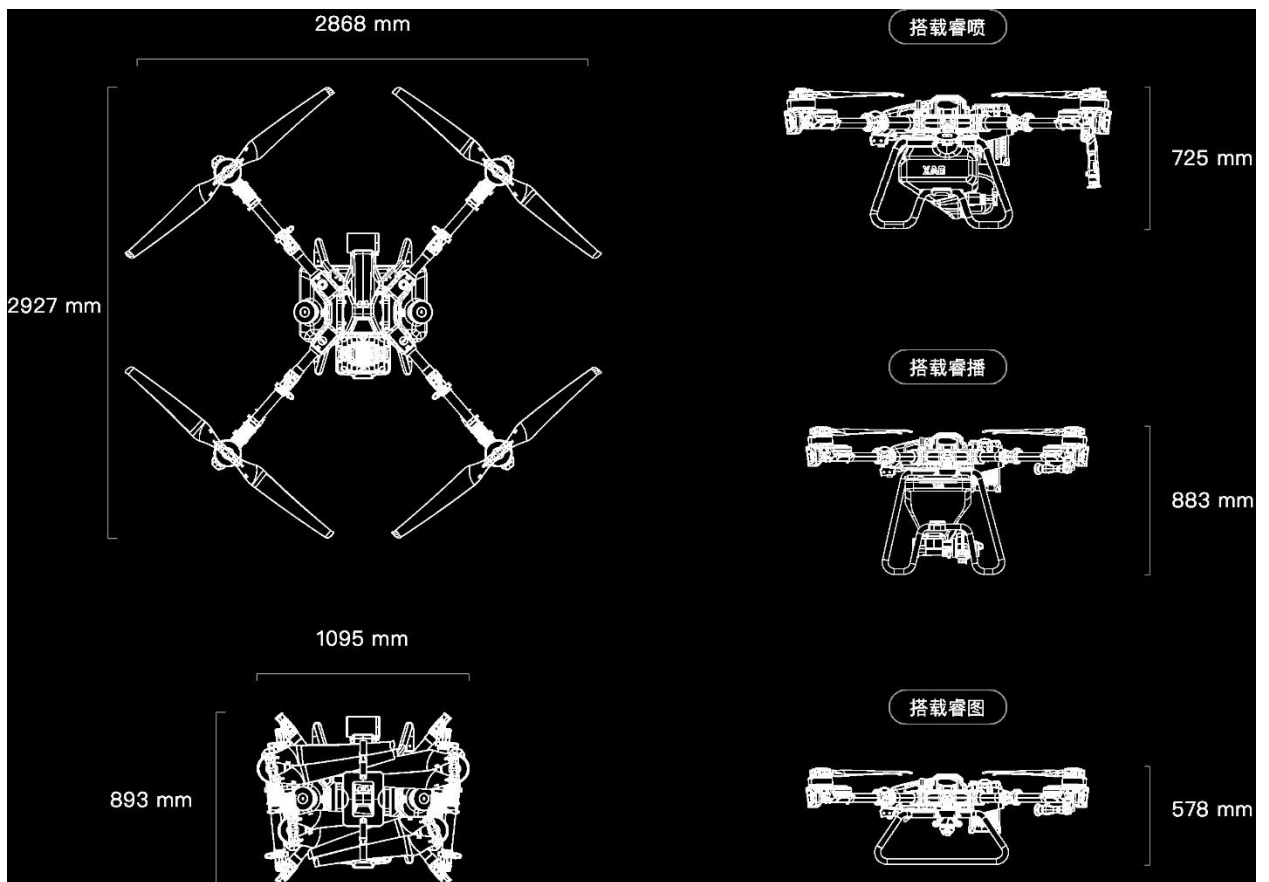
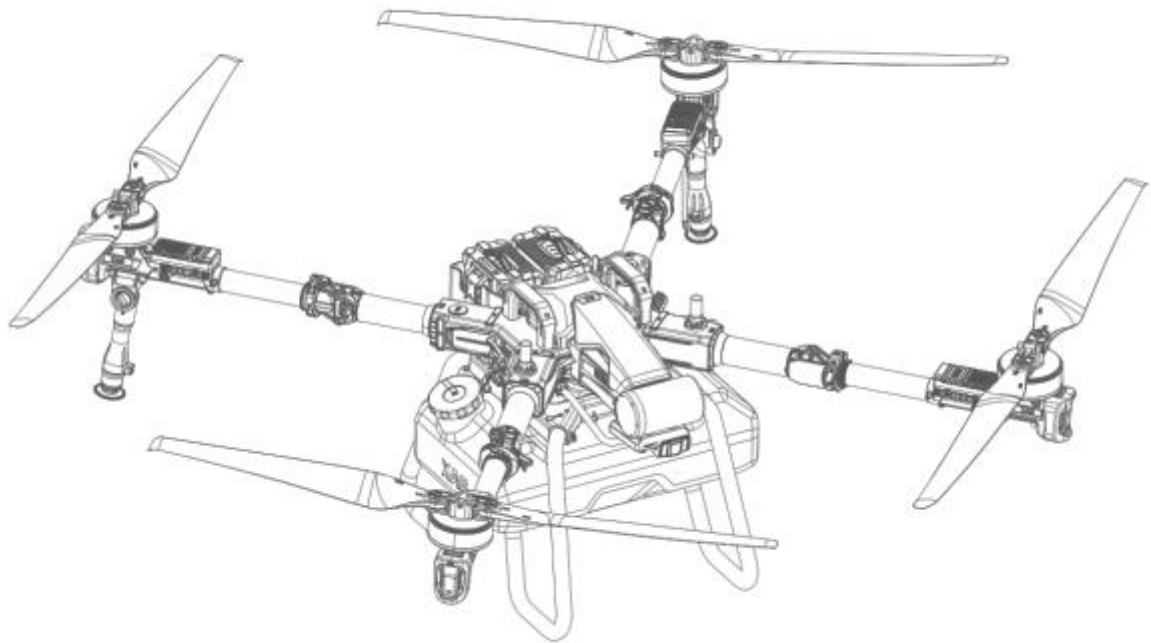


Агродрон XAG P100Pro



Технические характеристики

Дрон

Модель 3WWDZ-50AH

Полетный контролер SuperX 4 Pro (online RTK)

Габаритные размеры 893 x 1095 x 747 1619 x 2868 x 725 мм
(винты сложены) (винты развернуты)

Материал рукоятки Композит из стекла и углеродного волокна

Пустой вес 54 кг (XAG RevoSpray P3 и батарейки в комплекте)
60 кг (XAG RevoCast P3 и батарейки в комплекте)

Степень защиты IPX6

Номинальный взлетный вес 104 кг (номинальный взлетный вес распыления)
110 кг (разброс взлетной массы по скорости)

Параметры полета

Рабочая частота SRRC : 2.4000 GHz to 2.4835 GHz; 5.725 GHz to 5.845 GHz

Эффективная изотропная излучаемая мощность (EIRP) 2.4 GHz
SRRC ≤ 20 dBm

Точность наведения (хороший сигнал с поддержкой GNSS RTK): горизонтальный ±10 см, вертикальный ±10 см
RTK отключен: по горизонтали =0,6м, по вертикали =0,3 м

CE : GSM 900: 880.2 – 914.8 MHz ; DCS 1800: 1710.2 – 1784.8 MHz
FCC : GSM850 ; PCS1900
Рабочая частота 2G ANATEL : GSM850, GSM900, GSM1800, GSM 1900
Class 4 (33dBm) for EGSM900, Class 1 (30 dBm) for DCS1800

Максимальная мощность передачи 2G CE : WCDMA Band I: 1922.4 MHz-1977.6 MHz, 2210 – 2170 MHz ;
WCDMA Band VIII: 882.4 - 912.6 MHz
KCC : WCDMA B1
FCC : WCDMA B4 ; WCDMA B2

Рабочая частота 3G ANATEL : WCDMA B1, WCDMA B2, WCDMA B5, WCDMA B8
MIC: WCDMA B1, WCDMA B5, WCDMA B6, WCDMA B8, WCDMA B19
Class 3 (24dBm) for WCDMA bands

Максимальная мощность передачи 3G CE: Band1:1922.5-1977.5MHz, Band3:1710.7-1784.3MHz, Band7:
2502.5-2567.5MHz, Band8: 880.7-914.3MHz,
Band20:834.5859.5MHz, Band28:704.5-746.5MHz,
Band38:2572.52617.5MHz, Band40:2302.5-2397.5MHz
KCC: Band1, Band3, Band5, Band7, Band8

Рабочая частота 4G FCC: Band2, Band4, Band5, Band7, Band12, Band13, Band25, Band26, Band38, Band41
ANATEL: Band1, Band3, Band5, Band8, Band25, Band26, Band28, Band39, Band40, Band41
MIC: Band1, Band3, Band5, Band8, Band18, Band19, Band26, Band28, Band41

Максимальная мощность передачи 4G Class 3 (24dBm) for LTE-TDD bands

GNSS Диапазон частот GPS : L1/L2 ; GLONASS : L1/L2 ; BDS : B1/B2 ; Galileo : E1/E5b

Высокоточное позиционирование ≤ 600 сек

Продолжительность с задержкой передачи данных RTK

16,5 мин (без нагрузки с XAG RevoSpray P3 при 20000 мАч x2 и

Продолжительность зависания

взлетном весе 54 кг) 6 мин (при полной нагрузке с XAG RevoSpray P3 при 20000 мАч x2 и взлетном весе 104 кг)

Максимальная скорость полета 13.8 м/с

Максимальная высота полета 30 м

Рекомендуемая рабочая сила ветра ≤ 3

Максимальная дальность полета 1000 м в ручном режиме
2000 м в автоматическом режиме

Двигательная установка

Двигатель

Количество 4

Размеры статора 136 x 30 mm

Значение KV 68 (r/min)·V

Номинальная мощность (одиночный двигатель) 4100 W

Макс. Натяжение (одиночный двигатель) 52 kg

ESC

Максимальный постоянный рабочий ток 110 A

Максимальный выходной ток 230 A

Количество складываемых пропелеров 4

Диаметр 1420 мм

Энергетическая система

Интеллектуальная батарея SuperCharge

Модель	B13960S
Тип батареи	литий-полимерная батарея
Номинальная мощность	48.1V/120A
номинальная емкость	20000mAh (962Wh)
Максимальный зарядный ток	100A (5C)

Рекомендуемая температура зарядки 10~45°C

XAG CM13600 Charger

Модель	M2CM1-3600A
Количество зарядных адаптеров	1
Выходная мощность	1300 Вт (100~ 120 В переменного тока 50/60 Гц) 3400 Вт (220 ~ 240 В переменного тока 50/60 Гц)
Входное напряжение	100 ~ 120/220 ~ 240 В переменного тока 50/60 Гц 15,0 А

Выходное напряжение 56.6 В постоянного тока

Выходной ток 3580 А (макс.)/1300 Вт (100~ 120 В переменного тока 50/60 Гц)
(Макс.)/3400 Вт (220~240 В переменного тока 50/60 Гц))

Температура окружающей среды для эксплуатации -20~40°C

XAG GC4000+ Supercharge Station

Модель	GC4000+
вес нетто	31.5 kg
Емкость топливного бака	15 L
Объем двигателя	223 cc
Выходное напряжение	56.6 Vdc
Номинальный ток	75±3 A
Номинальная мощность зарядки не более	3400
Вт. Выходная мощность	5100 W

RevoSpray System

Умный резервуар для жидкости

Количество	1
------------	---

Материал Пластик (PE)

Номинальный объем	50 L
-------------------	------

Центробежная распылительная насадка

Количество	2
------------	---

Тип сопла Центробежный

Длина распылительной штанги	1510 mm
-----------------------------	---------

Скорость вращения распылительного диска 1000~16000 RPM

Размер распыленной капли 60-400 μm

Ширина распыления [1] 5 ~10 м (в зависимости от скорости полета, высоты полета, дозировки ит.д.)

Высокочастотный импульсный перистальтический насос

Количество	2
------------	---

Напряжение 50 V

Тип насоса

Расход насоса [2] Максимальный рабочий расход: 22,0 л/мин (два насоса) Расход (одиночный насос): 0,5~11,0 л/мин

Система обнаружения препятствий и их обхода [1]

4D Imaging Radar Model

RD24912

Мощность рабочего напр 24~60V 12 W

Рабочая частота 24 GHz

Режим зондирования Millimetre-wave imaging, MIMO

Измерение параметров зондирования Obstacle's position, distance, direction and relative speed

Диапазон 1.5 ~ 80 m

поле зрения (FOV) Horizontal: $\pm 40^\circ$; vertical: $+ 90^\circ \sim - 45^\circ$

Расстояние до безопасного препятствия 2.5 m (distance between propeller tip and obstacle after the aircraft brakes and hovers stably)

Уклонение

Относительная высота безопасного обхода препятствий $\geq 1,5$ м

Относительная скорость безопасного препятствия	≤ 13.8 m/s
Модель уклонения	TR24S100
Рабочее напряжение	12 V
Сила	1.5 W
Режим зондирования	Миллиметровая волна
Рабочая частота	24 GHz
Диапазон измерения (высота)	0.5 ~ 100 m (расстояние до поверхности посева)
Фиксированный диапазон высот	1 ~ 30 m (расстояние до поверхности посева)
Максимальный уклон	45° (@ скорость полета ≤ 2 m/s)

Камера PSL

Рабочее напряжение	Нисходящий PSL (5 В), прямой PSL (48 В)
Разрешение видео	1920 × 1080
Формат кодирования видео	H.264
частота смены кадров	30 fps
Фокусное расстояние	3.2 mm
Датчик изображения	1/2.9-дюймовый CMOS-RGB датчик изображения

- [1]: Ширина распыления 8 м регистрируется при высоте полета $3 \pm 0,5$ м, скорости полета 3 м/с и расходе (одиночный насос) 5 л/мин. Только для справки.
- [2]: Фактический минимальный расход варьируется в зависимости от расстояния между маршрутами, скорости полета, условий полета и т.д. Пожалуйста, ознакомьтесь с приложением.
- [3]: Эффективность системы обнаружения препятствий и их обхода зависит от материала, положения, формы, размера препятствий и т.д. Пожалуйста, убедитесь, что дрон всегда находится в поле вашего зрения во время полета. Обращайте пристальное внимание на дрон и при необходимости направляйте его в сторону от препятствий с помощью пульта дистанционного управления.

