

Аннотация

Настоящая диссертация посвящена знакомству с современными системами автоматического управления для технологий точного земледелия на основе сигналов GNSS. Автоматическая навигация сельскохозяйственной техники является основной технологией в системе точного земледелия технологии, которая широко используется в сельском хозяйстве, удобрения, опрыскивание, урожай и т.д. Одной из важных задач навигации трактора является точный контроль рулевого управления во время полевых работ. Рулевое управление предназначено для достижения необходимого угла поворота под воздействием управления, что важно для качества трактора. Задача разработки автоматического управления точным земледелием (ТЗ) в настоящее время является одним из перспективных направлений во всем мире и представляет большой научный интерес.