牛舍清洁机器人：自动导航



采收大田作物时需扫描地面轮廓。甜菜收获机首先切除甜菜茎叶，随后将其从土壤中拔出。通过持续记录地面轮廓，可实现甜菜收获机切割单元的最优调节。为此，多组mic 超声波传感器或 wms超声波传感器，会持续测量与地面的距离。控制系统根据距离数据动态调整切割刀片高度，确保仅切除甜菜最小必要部分。

应用领域

=农业机械

该应用领域的传感器



mic-25/IU/M
检测范围: 30 - 350 mm
外壳: 圆柱形 M30
输出量: 1 x 4-20 mA + 0-10 V 模拟量输出



mic-35/IU/M
检测范围: 65 - 600 mm
外壳: 圆柱形 M30
输出量: 1 x 4-20 mA + 0-10 V 模拟量输出



wms-25/RT/HV/M18
检测范围: 30 - 350 mm
外壳: 圆柱形 M18
输出量: 回波输出



wms-35/RT
检测范围: 65 - 600 mm
外壳: 圆柱形 M30
输出量: 回波输出