

Автопилоты Trimble



AvizInfo.ru

Челябинск, Россия

Компания «ТехАктив» является официальным коммерческим представителем группы европейских и российских компаний. Мы предлагаем к поставке:

полный ассортимент оригинальных запасных частей к сельскохозяйственной технике и агрегатам от зарубежных и отечественных производителей;

технологические решения для точного земледелия:

- Системы параллельного вождения и Автопилоты TRIMBLE для: опрыскивания, посева, пропашных;
- Оперативный контроль работы техники и учет полей;

Мы изначально ставим своей целью не «продажу коробок», а предлагаем клиентам решение их проблем, фокусируемся на комплексных навигационных решениях для увеличения эффективности в агробизнесе.

По навигации мы выделяем 5 направлений нашей деятельности:

- 1) Поставка и обслуживание систем параллельного вождения и автопилотов Trimble, повышающих точность и производительность работ.
- 2) Разработка, поставка и внедрение системы мониторинга техники и полей АгроКонтроль, для контроля топлива, пробега, мото-часов и других параметров, для повышения управляемости парков транспортных средств. Агрономическая составляющая этой системы отличает ее от других систем мониторинга.
- 3) Инфраструктурные проекты по созданию сети базовых станций РТК, для повышения точности до 2 см.
- 4) Предоставление услуг по точному земледелию: выделение зон плодородия с учетом неоднородности полей, агрохимобследование, рекомендации для перераспределения удобрений методом дифференцированного внесения.
- 5) Поставка и пусконаладка сенсорных систем сбора информации о состоянии плодородия: картирование урожайности, оптическое распознавание сорняков и развития культурных растений.

Принимаем в зачет (вычитаем из цены нового оборудования), ранее приобретенные навигаторы любой марки. Сумма зачета составляет 60 000 руб.

Осуществляем оперативную доставку запчастей по территории УРФО.

Цена: **2 260 \$**

Тип объявления:
Продам, продажа, продаю

Торг: уместен

Каркавин Константин

8 (351) 225-24-70

Троицкий тракт, 11 Л, офис 801