

В России стартовали испытания новой системы параллельного вождения для сельхозтехники, использующей искусственный интеллект (ИИ) и машинное зрение. Разработка компании «Прогресс агро» призвана решить проблему потери точности навигации при слабом сигнале GPS или ГЛОНАСС.

Традиционные системы автоматического вождения полагаются на спутниковую навигацию, обеспечивающую сантиметровую точность. Однако помехи сигнала могут снижать эффективность работы. Новая технология использует видеокамеры, которые анализируют край обрабатываемой полосы и корректируют движение комбайна в реальном времени.

Как пояснил руководитель проекта Павел Нефедов, система сохраняет производительность даже при проблемах со связью. После тестирования на уборке урожая разработчики планируют адаптировать технологию для тракторов во время посевных работ.

Испытания проводятся совместно с Кубанским государственным аграрным университетом на полях с рапсом и пшеницей. Специалисты оценивают работу системы в разных условиях, включая плохую видимость и запыленность.