



# Simulador SP



SJP

— ALWAYS AHEAD —



**Instruktion**

Arbeta i skåp  
När du känner att du önskar färdigt, stäng av motorn

**Mätningar**

- 00:04:48
- 00:00:34
- 25.94 m
- 1.11 l
- 4 m<sup>2</sup>
- 0.00 m<sup>3</sup>/h
- 0.00 l/h

0 360

TENSTAR

Sip — ALWAYS AHEAD —

PREPARE FOR REALITY

Made in Sweden

# Simulador SP

– A solução para uma silvicultura mais eficiente

Você acabou de começar sua jornada para se tornar um operador de máquina florestal? Ou talvez você seja um operador experiente com vários anos de experiência em colheita e silvicultura? De qualquer forma, o simulador da SP é a ferramenta que levará você e suas habilidades a um nível superior.

Com muitos exercícios diferentes de dificuldade variada, como iniciante, você aprenderá o básico e desenvolverá suas habilidades passo a passo, tudo em um ambiente altamente realista, mas completamente seguro. Se você já trabalha no setor florestal, nosso simulador é uma excelente ferramenta para aperfeiçoar e otimizar seus métodos e técnicas de trabalho para uma colheita ainda mais produtiva.

Graças ao sistema de avaliação e pontuação do simulador, você pode acompanhar sua curva de desenvolvimento, analisar seu desempenho e descobrir o que funciona melhor para você sem absolutamente nenhum risco de danos ao cabeçote ou ao meio ambiente. Para uma experiência ainda mais realista, o simulador da SP pode ser emparelhado com um dispositivo de RV, oferecendo uma visão de 360 graus com percepção de profundidade.













Comece sua jornada para uma silvicultura mais eficiente hoje mesmo com o simulador da SP.

**SP**  
— ALWAYS AHEAD —

# Exercícios

O simulador da SP Maskiner é uma ferramenta de treinamento completa para operação do cabeçote que leva o usuário de nenhum conhecimento prévio ao corte final. Passo a passo, os exercícios se tornam cada vez mais avançados, permitindo que o usuário se desenvolva em seu próprio ritmo. Todos os exercícios são baseados em máquinas do mundo real.



Exercício	Objetivo	Descrição	Características
<b>Direção, virada e posicionamento</b>			
Direção básica	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ensinar a dirigir a escavadeira</li> <li>• Praticar a direção</li> </ul>	O aluno terá que aprender a dirigir, reverter, virar e virar no local.	 
Dirigir em frente e virar	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Praticar a direção</li> </ul>	Durante o exercício, você poderá praticar dirigir a máquina em linha reta e virar em uma área de superfície limitada.	  
Dirigir pelas rotas e virar	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Praticar a direção</li> </ul>	Durante o exercício, você terá que dirigir por diferentes passagens sem derrubar nenhum obstáculo; você também terá que girar a máquina no final de cada passagem.	  
<b>Lança, braço e instrumento</b>			
Controles básicos	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ensinar controles básicos para lidar com a lança, o braço e o cabeçote da colheitadeira</li> </ul>	Durante o exercício, você receberá instruções sobre quais controles fazem o quê e experimentará posicionar o instrumento.	 
Controles para instrumentos	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Praticar controles para o cabeçote da colheitadeira</li> </ul>	Durante o exercício, você receberá instruções sobre como usar o acessório para segurar, serrar e alimentar.	 



Boletim de pontuação
























Compatibilidade com RV



Função de gravação



Exercício	Objetivo	Descrição	Características
<b>Exercícios práticos</b>			
Fixação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Praticar a fixação do instrumento aos troncos.</li> </ul>	Durante o exercício, você posicionará o instrumento e segurará os troncos no lugar correto.	  
Fixação e corte	<ul style="list-style-type: none"> <li>Praticar a fixação e derrubada em uma direção.</li> </ul>	Durante o exercício, você poderá prender o instrumento a vários troncos, que você derrubará em uma determinada direção.	  
Fixação e derrubada	<ul style="list-style-type: none"> <li>Praticar a fixação e derrubada em uma direção</li> </ul>	Durante o exercício, você poderá prender o instrumento a vários troncos, que você derrubará em uma determinada direção.	  
Derrubada e movimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Praticar a fixação, derrubada e posicionamento de troncos</li> </ul>	Durante o exercício, você poderá prender o instrumento a vários troncos, que você derrubará em uma determinada direção para depois posicioná-los em uma determinada área.	  
Colheita	<ul style="list-style-type: none"> <li>Permitir que o usuário defina seus próprios parâmetros de prática</li> </ul>	Este é um exercício aberto que simula uma tarefa de derrubada final do mundo real, no qual o usuário aprende planejamento e metodologia.	  
Desbaste	<ul style="list-style-type: none"> <li>Permitir que o usuário defina seus próprios parâmetros de prática</li> </ul>	Este é um exercício aberto que simula uma tarefa de desbaste do mundo real. O usuário aprende a planejar e conduzir o desbaste sem danificar a floresta em pé.	  
Exercício de demonstração	<ul style="list-style-type: none"> <li>Conseguir acionar e demonstrar rapidamente o cabeçote da colheitadeira</li> </ul>	Uma pequena área florestal onde a máquina está pronta para operação. Exercício prático para testar ou demonstrar rapidamente uma função na máquina.	  



# Equipamento

## Três níveis

O simulador está disponível em várias versões diferentes. A tabela à direita apresenta as três versões padrão e o equipamento incluído.

## Opção: compatibilidade com RV 360°

Um dispositivo de realidade virtual que permite observar toda a área de trabalho. Para níveis ainda mais altos de realismo.

## Controle

O simulador pode ser integrado a um sistema de toragem – H50, H60 ou H70 – e está equipado com controladores profissionais.

## Caixa de transporte

Uma caixa de transporte especialmente projetada para facilitar o transporte. O tamanho é o mesmo de uma paleta Euro para facilitar o manuseio. O design engenhoso da caixa mantém todos os produtos no lugar.

Equipamento	Nível 1	Nível 2	Nível 3
Área de trabalho	X		
Unidade de simulador móvel		X	X
1 x tela horizontal de 43"	X		
3 x telas verticais de 43"		X	X
Assento profissional Be-Ge		X	X
Apoios de braços montados em mesa	X		
Apoios de braços profissionais no assento		X	X
Alavancas de controle	X	X	X
Pedais	X	X	X
Plataforma de movimento			X

Opções/alternativas			
Dispositivo de RV	X	X	X
1 x tela traseira horizontal de 43"		X	X
Computador de toragem	X	X	X
Rastreamento de cabeçote	X	X	X

## Dimensões

Instalado: 2076x1677x2000 mm

Caixa de transporte: 1200x800x1570 mm



Sjp

— ALWAYS AHEAD —

Box 870 | 341 18 Ljungby | Suécia  
Tel: 0372 253 50 | E-mail: [info@spmaskiner.se](mailto:info@spmaskiner.se)  
Site: [www.spmaskiner.com](http://www.spmaskiner.com)

