

CAMÉRAS

Quatre caméras installées dans la cabine et une sur le bras de l'engin permettent de disposer d'un bon aperçu de la situation en transmettant des images haute définition de la pelle pour le pilotage à distance.

INSTRUMENTATION DU BRAS

Le bras a été équipé de capteurs de distance et d'unités de mesure inertielle afin de déterminer la position et l'orientation de l'accessoire installé.

CONDUCTEUR EN OPTION

L'aménagement de la cabine permet d'opérer la machine avec ou sans conducteur.

GNSS RTK

L'utilisation de deux récepteurs GPS haute précision (GNSS RTK) permet d'obtenir des informations sur la position tout comme l'orientation de la machine.

ROTOTILT ET ATTACHE RAPIDE

Le Rototilt permet de faire tourner et basculer l'accessoire installé (ici une pelle) afin de couvrir une plus grande surface. Un système d'attache rapide permet de remplacer les accessoires depuis la cabine.

RÉCEPTEUR D'ARRÊT D'URGENCE SANS FIL

En cas d'erreur critique, le robot peut être arrêté à distance.

LES SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

- Poids total : environ 13 t
- Portée : environ 8m
- Charge utile (dans un rayon de 4,5 m) : 6 t
- Largeur :
 - Maximum : 6 m
 - Minimum : 2,4 m

ACCESSOIRES

Divers accessoires disponibles dans le commerce assurent une grande polyvalence :

- Godet
- Grappin
- Fraise, foreuse
- Grappin à bois, faucheuse à fléaux
- Treuils



PROTECTION

Un acier de blindage de 12 mm ainsi que du verre feuilleté protègent l'électronique, l'intérieur de la cabine et l'ensemble hydraulique contre les petits éclats.

CHÂSSIS AUTOMATISÉ

Le châssis semi-automatisé prend en charge des tâches telles que la répartition uniforme de la force sur toutes les roues ou l'alignement horizontal de la cabine.

