

#### TELECAMERE IN DOTAZIONE

Quattro telecamere collocate nella cabina e una sul braccio forniscono una buona visione generale e immagini ad alta risoluzione della pala per il comando a distanza.

#### STRUMENTAZIONE DEL BRACCIO

Per determinare posizione e orientamento dell'attrezzatura portata, il braccio è stato dotato di sensori di distanza e unità di misura inerziali.

#### PILOTA FACOLTATIVO

Grazie all'equipaggiamento interno supplementare della cabina, la macchina può essere comandata con pilota o senza.

#### GNSS RTK

L'utilizzo di due ricevitori GPS ad alta precisione (GNSS RTK) permette di registrare non solo i dati di posizione, ma anche l'orientamento della macchina.

#### ROTOTILT E DISPOSITIVO DI CAMBIO RAPIDO

Il Rototilt consente di ruotare e inclinare l'attrezzatura portata (in questo caso il cucchiaio) per coprire un'area di lavoro più ampia. Il dispositivo di cambio rapido, invece, consente di cambiare l'attrezzatura portata dalla cabina di pilotaggio.

#### RICEVITORE DI ARRESTO DI EMERGENZA SENZA FILI

In caso di errore critico, il robot può essere fermato a distanza.

#### SPECIFICHE TECNICHE

- Peso totale: circa 13t
- Portata di lavoro: ca. 8m
- Carico utile (a 4,5 m di raggio): 6t
- Larghezza:
  - Massimo: 6m
  - Minimo: 2,4m

#### ATTREZZATURA PORTATA

Vari attrezzi disponibili in commercio consentono un uso variegato dell'escavatore:

- cucchiaio
- benna prensile
- fresatrice, perforatrice
- rimorchio per legname, trinciatrice
- puleggia



#### PROTEZIONE

L'acciaio armato 12 mm e il vetro stratificato proteggono la parte elettronica, l'interno della cabina e l'unità idraulica da piccole schegge.

#### TELAIO AUTOMATIZZATO

Il telaio semiautomatico assume compiti come la distribuzione uniforme della forza su tutte le ruote o l'allineamento orizzontale della cabina.

