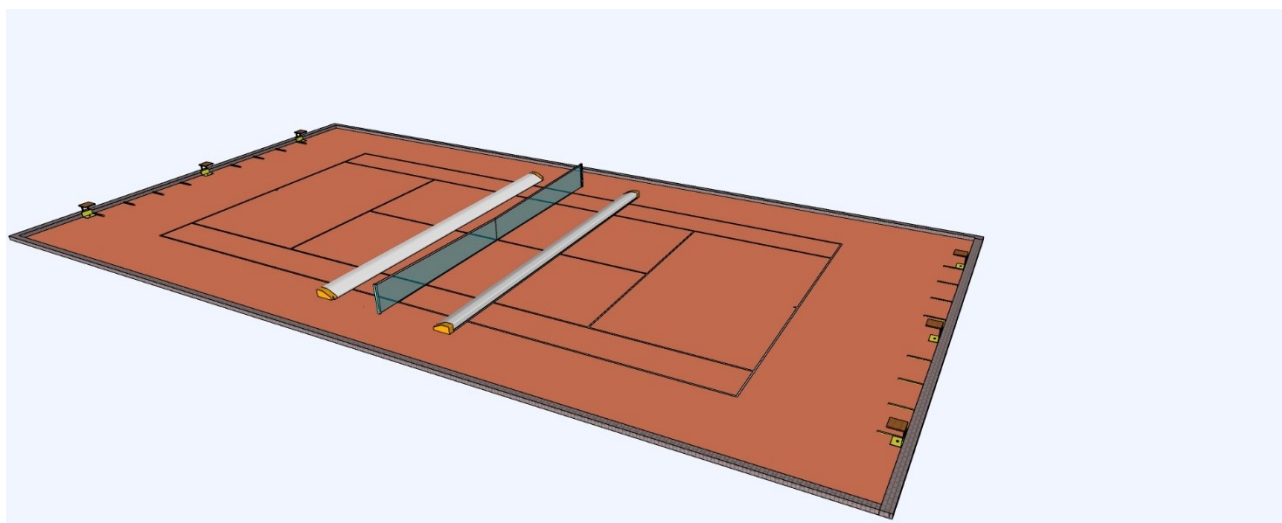


TROBOT.CC

Copertura e manutenzione campi in terra battuta



Copertura del campo

TroboT per dispiegare il telo si sposta da fondo campo (rifugio) verso la rete e si ferma quando raggiunge la rete.

Esso ritorna al suo rifugio riavvolgendo il telo dopo un determinato periodo di assenza di pioggia, o tramite un comando remoto da PC. Se l'anemometro rileva una velocità del vento superiore a un dato valore, la copertura del campo si disabilita automaticamente.

Quando i due TroboT hanno svolto i teli e hanno raggiunto la rete del campo, l'area di gioco sarà completamente sigillata dalla pioggia.

Livellamento del campo

Nella parte frontale di TroboT sono installate delle spazzole che livellano la superficie del campo quando TroboT si sposta dal suo rifugio alla rete e viceversa.

Pulizia delle linee bianche

All'interno di TroboT è installato un albero rotante che pulisce le linee bianche durante lo spostamento sul campo di TroboT

Bagnatura del campo

TroboT carica in modo automatico il serbatoio d'acqua dotato di controllore di livello quando è posizionato nel suo Rifugio. Quando richiesto l'acqua del serbatoio viene spruzzata sul campo di gioco.

Comandi da remoto

tramite un PC o Tablet

1. TroboT livella il terreno e pulisce le linee . Va dal rifugio alla rete e dalla rete al rifugio.
2. TroboT livella il terreno, pulisce le linee e bagna il campo. Va dal rifugio alla rete per livellare e pulire e al ritorno bagna il campo.
3. TroboT copre il campo con il telo. Va dal rifugio alla rete.
4. TroboT riavvolge il telo. Va dalla rete al rifugio.

Le attività 1. e 2. possono essere attivate dai giocatori con un pulsante all'uscita dal campo.

Schedulazione attività

Le attività 1. 2. 3. 4 possono essere schedate sul PC remoto che saranno eseguite da TroboT agli orari prestabiliti.

La copertura del campo e il riavvolgimento del telo possono essere comandati da un sensore di umidità e da un anemometro per salvaguardare il telo in caso di vento forte