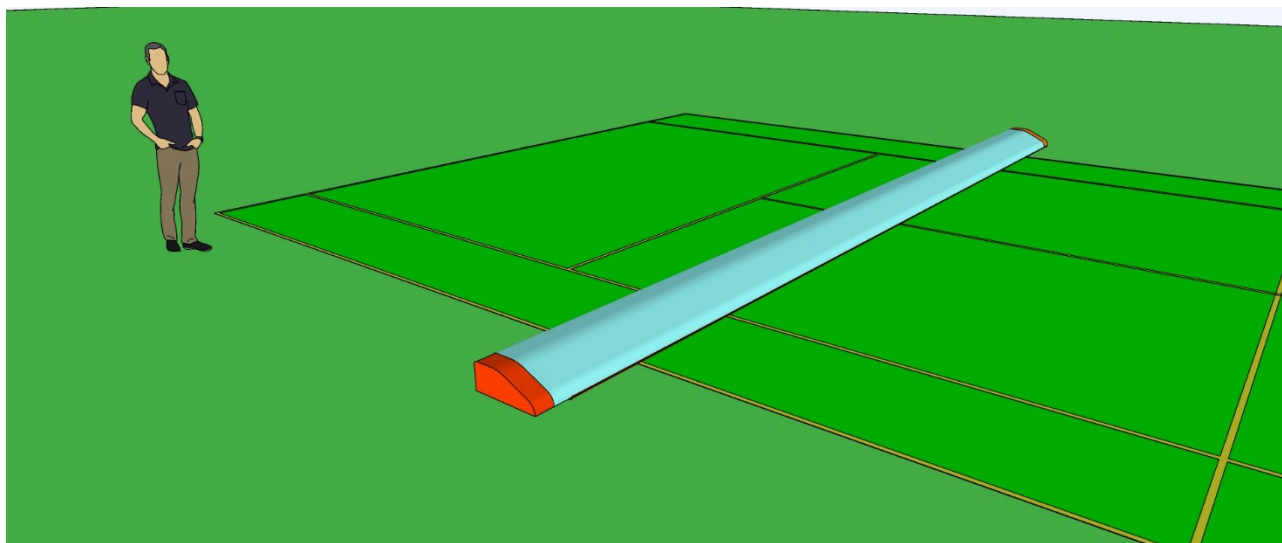


TROBOT.LL

manutenzione campi in erba



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.

Taglio erba

TroboT procede passo dopo passo dal Rifugio fino alla rete. Durante ogni passo TroboT si ferma e i tosaerba si spostano da una parte all'altra su rotaie dedicate tagliando il prato da un palo di rete all'altro. L'erba tagliata viene raccolta in un serbatoio dotato di un controllore di livello.

Tracciamento delle linee bianche

TroboT procede passo dopo passo dal Rifugio fino alla rete del campo. Durante ogni passo, TroboT si ferma e i tracciatori di linea si spostano da un lato all'altro su rotaie dedicate (le stesse del tosaerba) tracciando le linee bianche orizzontali. Quindi TroboT ritorna passo dopo passo al Rifugio.

tracciando le linee verticali. Ogni passo è controllato elettronicamente per garantire un tracciamento perfetto.

Comandi da remoto tramite un PC o Tablet

1. TroboT taglia l'erba. Va Rifugio alla rete e dalla rete al Rifugio.
2. TroboT traccia le linee bianche. Va dal Rifugio alla rete e dalla rete al Rifugio.
3. TroboT copre il campo con il telo. Va dal Rifugio alla rete.
4. TroboT riavvolge il telo. Va dalla rete al Rifugio.

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.