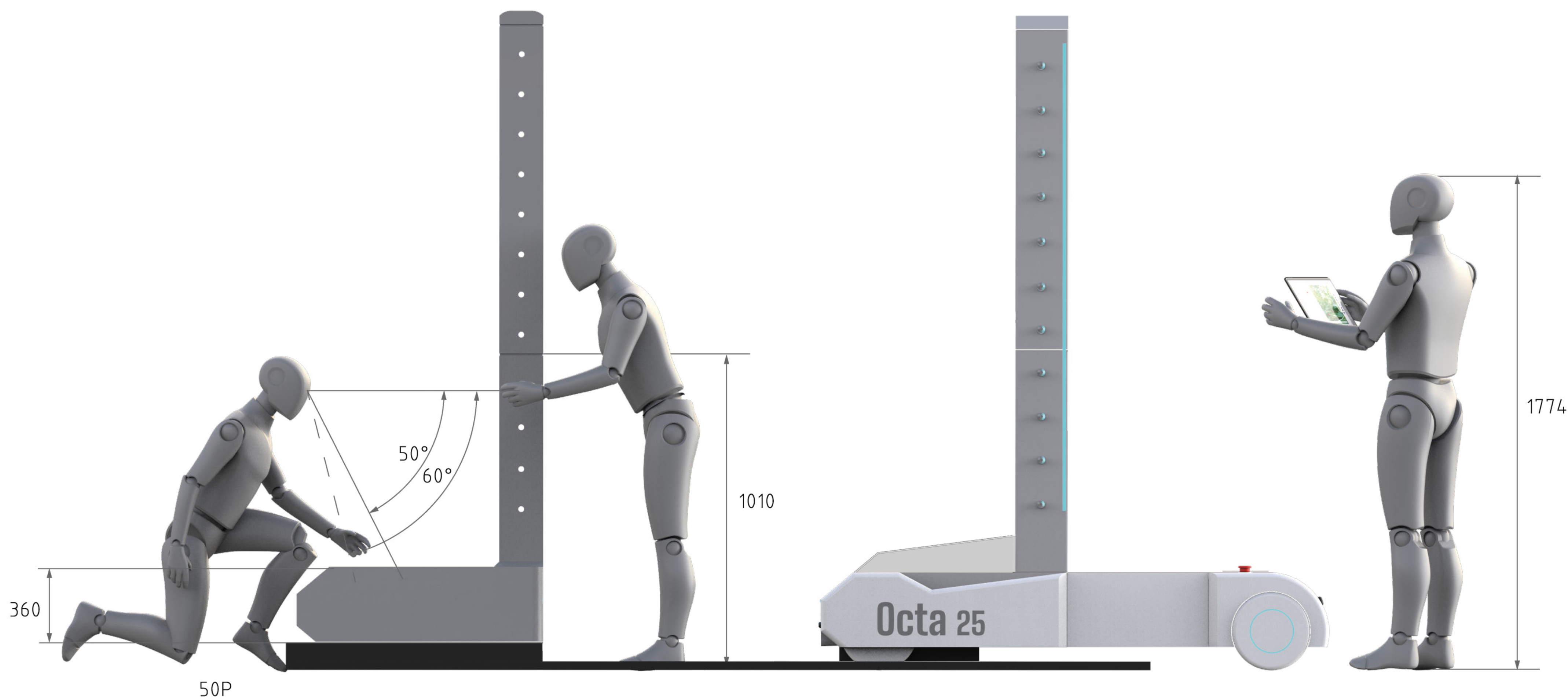


Robot je primárně zcela autonomní a do kontaktu s člověkem přichází v případě, kdy uživatel sleduje displej na platformě robota. Robota lze zařadit do kategorie robota: pracovní kontakt, kontakt pomocí ovládačů, nevýrobní činnost, kontakt rukou.

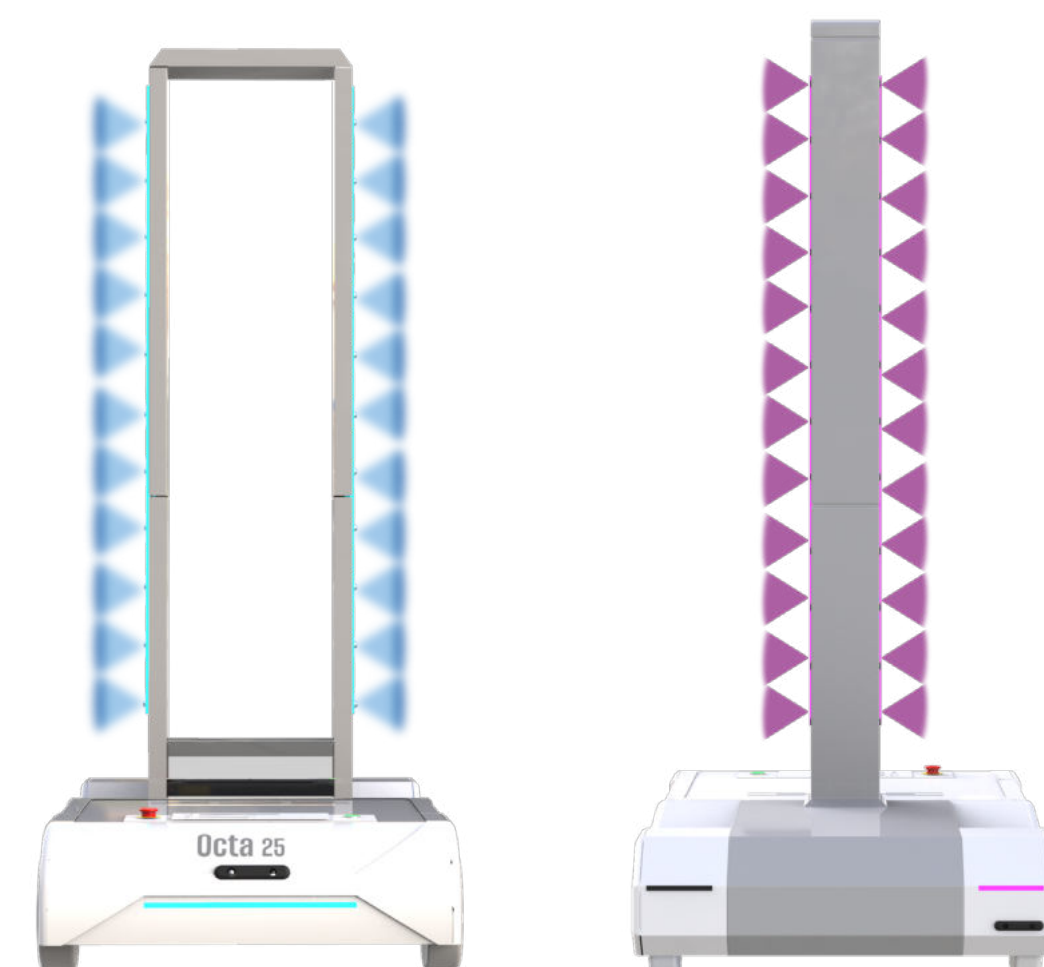
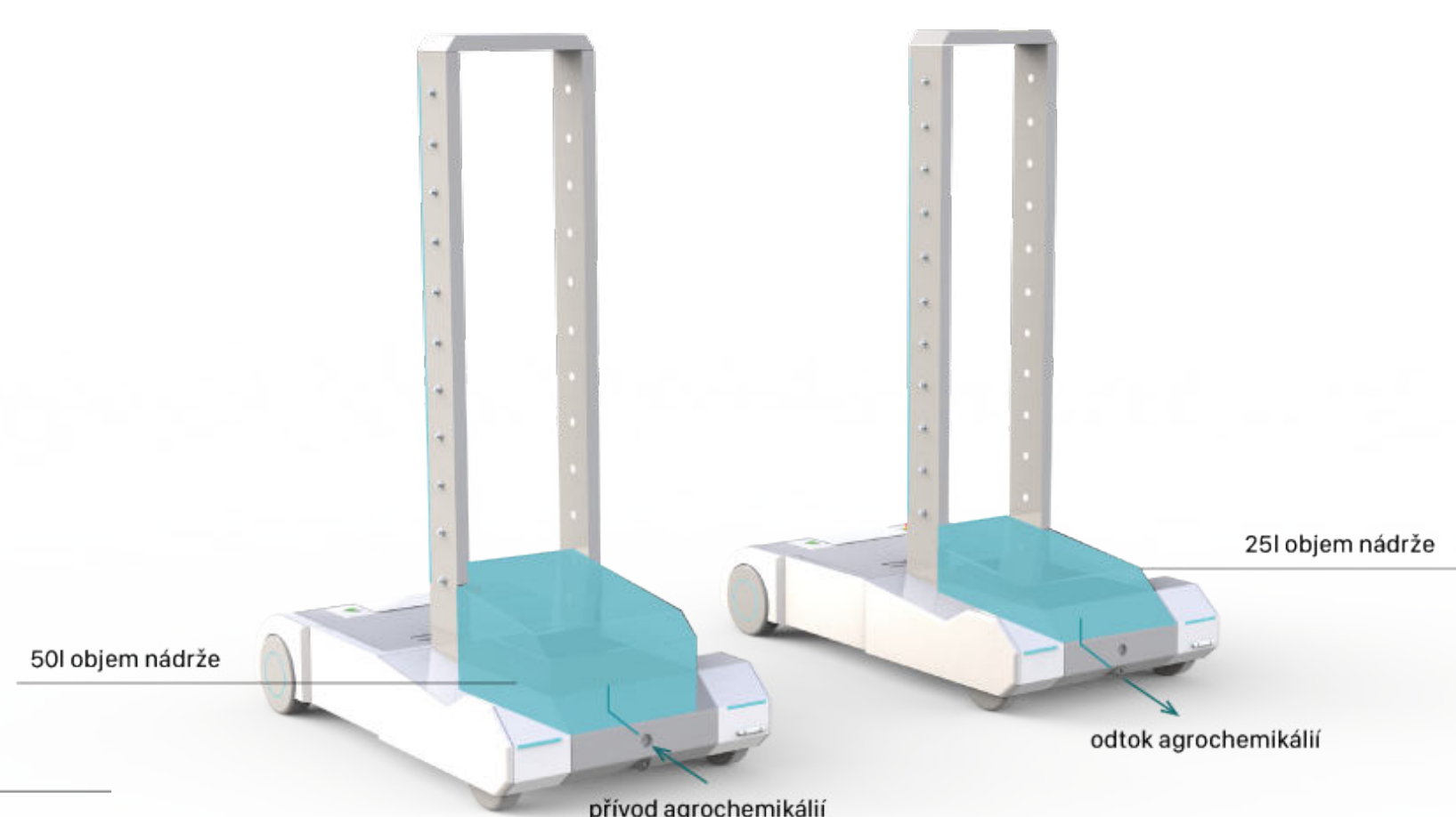
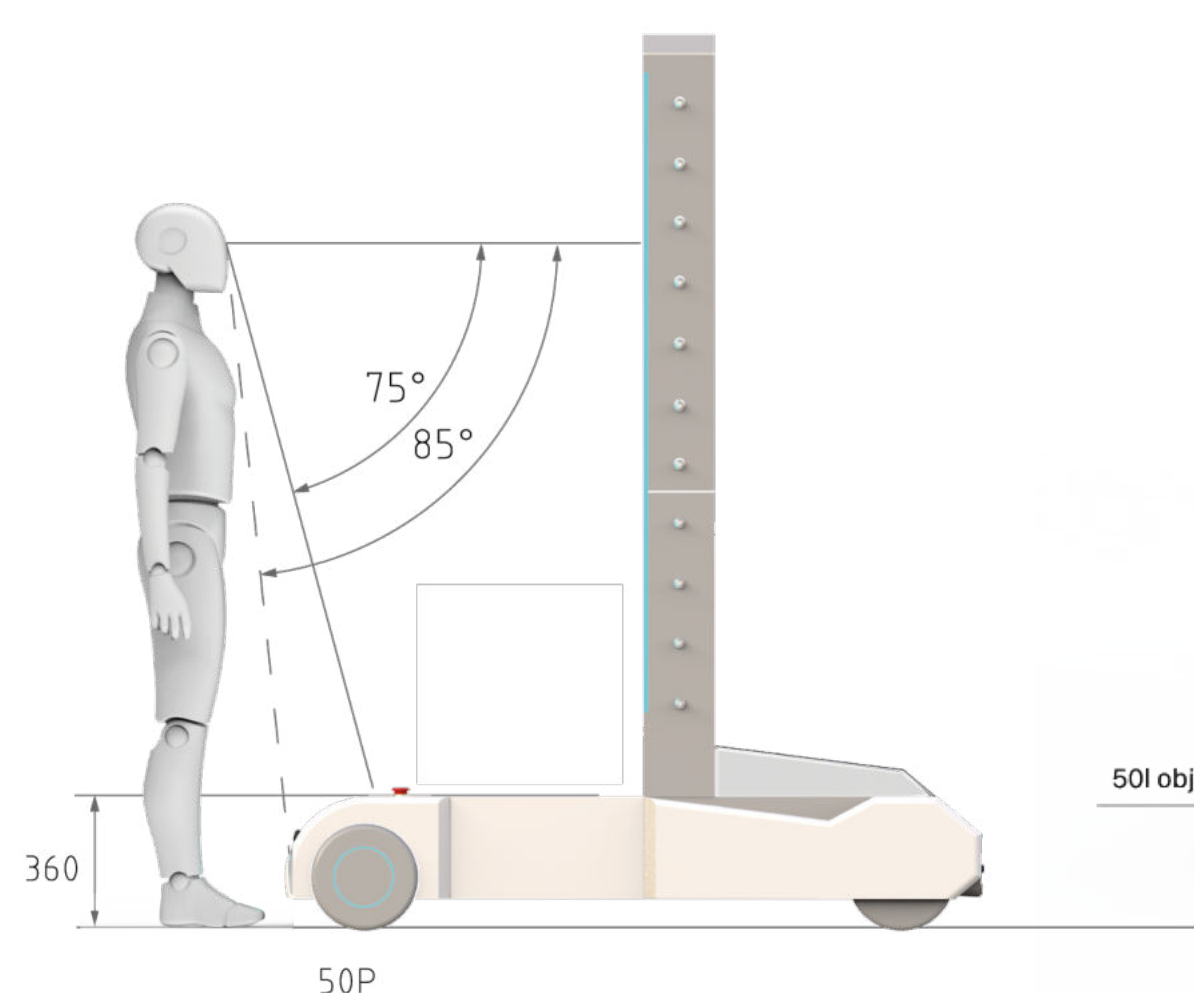
Přístup k baterii a řídicí jednotce je vzhledem k výšce platformy 360 mm řešen pro člověka v kleče. Otevření kapoty v přední části robota probíhá automaticky přes aplikaci, pneumatické otvírání krytu umožnilo vytvořit estetické řešení přední masky a nebylo nutné vytvářet v krytu žádná madla či otvory pro manuální otevření krytu.

Přístup k servisu sloupu je dělen ve výšce 1010 mm, dělení vychází z řešení konstrukce, kdy základní sloup je svařen s celkovou konstrukcí platformy a je na něj šroubově upevněn duralový sloup. Horní část konstrukce je možné odejmout jako oddělené části konstrukce a je tak možné servisovat a čistit jednotlivé části. Samotné čištění trysek probíhá automaticky během výměny typu agrochemikálií.



Ergonomické řešení - výhled na display a schéma objemu nádrže

Schéma postřiku mikro-tryskami a analýza kamerami



Ergonomické ovládání - tlačítko on/off a nouzové tlačítko

