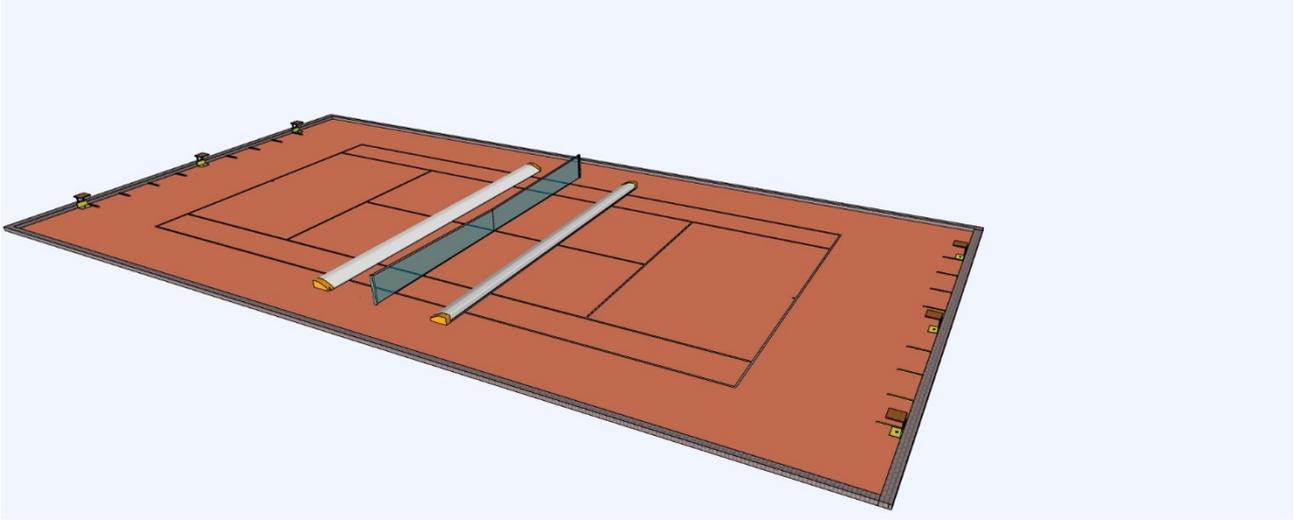


TROBOT.TT

Copertura del campo con un telo antipioggia



Copertura del campo

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

Esso ritorna al suo Rifugio riavvolgendo il telo dopo un determinato periodo di assenza di pioggia, o tramite un comando remoto da PC o altro dispositivo.

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.

Schedulazione attività

Le attività possono essere schedate sul PC remoto e 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.