

Tabela 7. Promień skrętu robota

Robot zbierający jedzie tylko do przodu, co oznacza, że gdy dotrze do końca alejki, gdzie nie może dalej jechać, musi zawrócić. Wymaga to minimalnej szerokości alei. Największy zaulek, w którym można zawrócić, pokazuje poniższa tabela.

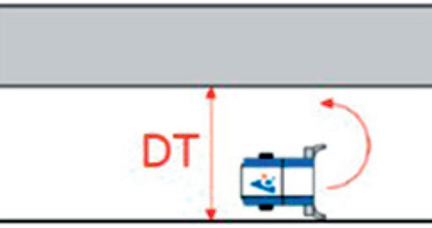
Szerokość alejki dla promienia skrętu DC [cm]	RC700	RC550
	280*	260*

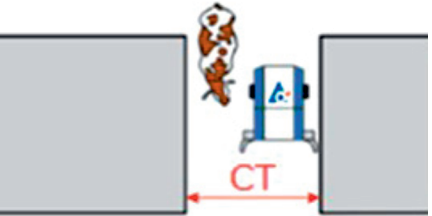
Tabela 8. Minimalna szerokość alejki

Największa alejka może ograniczać użycie robota zbierającego. Jeśli robot musi przejechać poza krawędź, musi być wystarczająco dużo miejsca obok niego na ruch krów. Poniższa tabela przedstawia minimalną szerokość alejki.

Szerokość alejki CP [cm]	RC700	RC550
	250*	220*

Tabela 9. Szerokość alejki poprzecznej

W przypadku alejek poprzecznych w oborze obowiązuje minimalna szerokość, aby robot mógł jechać, a także umożliwiać ruch krów. W przypadku ograniczonej przestrzeni warto rozważyć poszerzenie tych alejek tak, aby wymiary odpowiadały wymaganej minimalnej szerokości dla wybranego modelu. Poniższa tabela przedstawia minimalną szerokość alejek poprzecznych.

Szerokość alejki CT [cm]	RC700	RC550
	260*	240*

*w przypadku obrzeży zamiast ścianek dodaj 30 cm. W przypadku zawracania między dwiema granicami (ślepy zaulek) dodaj 60 cm.

Krawędź i prowadnica boczna

- Krawędź musi mieć co najmniej 15 cm wysokości i być pozbawiona przeszkód.
- W przypadku prowadnicy bocznej innej niż krawędź, minimalna wysokość musi wynosić 10 cm.
- Jeśli rura jest zamontowana na krawędzi, powinna spełniać następujące wymagania:
 - zainstalować rurę za pomocą śrub lub płyt zaciskowych na górnej krawędzi.
 - strona, po której porusza się boczne skrzydło robota do usuwania obornika, musi pozostać wolna na wysokości co najmniej 15 cm.

Zdalny dostęp i internet

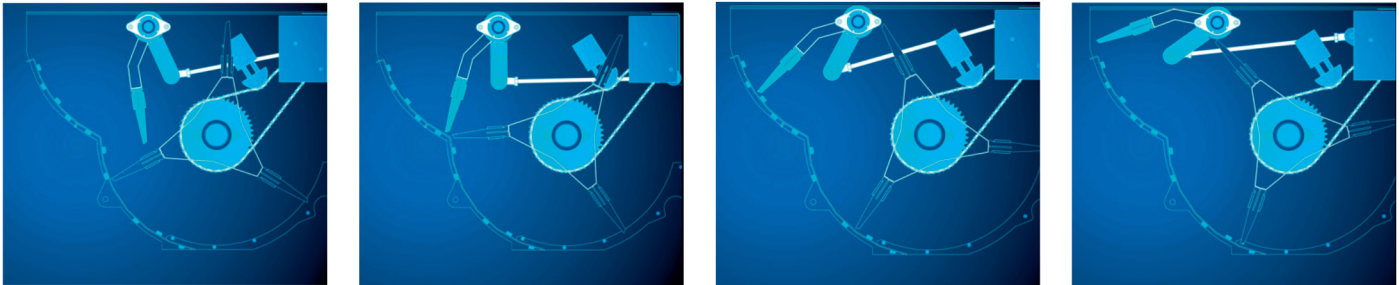
- Połączenie kablem Ethernet z punktem dostępowym
- Wystarczy zwykły abonament internetowy (minimalna prędkość pobierania 8 Mbit/s, minimalna prędkość wysyłania 2 Mbit/s)
- Możliwość połączenia z laptopem / telefonem / tabletem w celu zmiany ustawień
- Możliwość tworzenia i zmiany harmonogramu sprzątania za pomocą programu *Route Manager*

Zdrowe racice

Roboty zbierające nieczystości DeLaval RC550 i RC700 to autonomiczne roboty jeżdżące, które zbierają mieszaninę obornika i moczu na litych podłogach i zrzucają ją w innym miejscu w punkcie zrzutu. Dzięki systemowi zbierania, który składa się z rotora z łopatkami i podnośnika, można przenosić różne rodzaje obornika i ściółki. Nie ma potrzeby dodawania wody.

Rozmiar alejek i powierzchnia obory są decydującymi czynnikami przy wyborze RC550 lub RC700.

Zdrowe i czyste racice bardzo wpływają na rentowność gospodarstwa.



Kochamy racice.





DeLaval Robot zbierający

Karta danych technicznych

Seria robotów zbierających nieczystości DeLaval to wysoce elastyczne, autonomiczne rozwiązanie, które działa przez całą dobę w celu usuwania nieczystości z litych podłóg. Dzięki łatwemu w użyciu planowaniu trasy i harmonogramu, konstrukcji przyjaznej dla krów i dużej elastyczności, możesz mieć pewność, że robisz wszystko, co w Twojej mocy, aby dbać o zdrowie racic Twojego stada, nawet gdy śpisz.

- Doskonałe rezultaty czyszczenia
- Czyści ciasne narożniki
- Elastyczny i łatwy w użyciu
- Przyjazny krowom
- Serwis i konserwacja



DeLaval

www.delaval.com

Tabela 1. Wymiary i waga produktu

Wymiary i waga	RC700	RC550
Długość (wraz ze skrzydłami bocznymi) [cm]	229	219
Szerokość całkowita (wraz ze skrzydłami bocznymi) [cm]	185	155
Wysokość [cm]	68	68
Efektywna szerokość zgarniacza [cm]	180	150
Minimalna wymagana wysokość prześwitu [cm]	70	70
Ilość obornika możliwa do przetworzenia [L]	500	350
Waga w stanie pustym [kg]	725	625
Maksymalna waga [kg]	1100	920

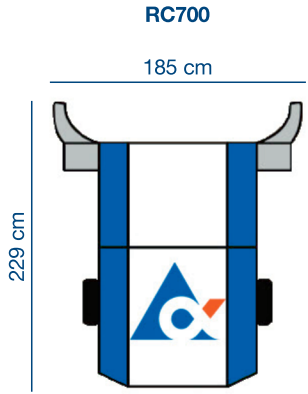


Tabela 2. Właściwości jezdne

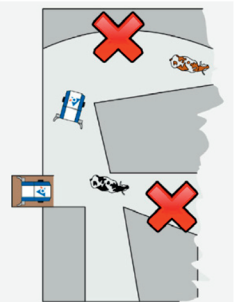
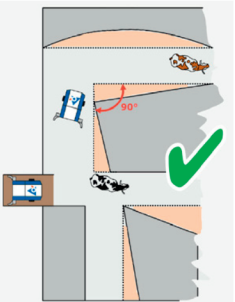
Właściwości jezdne	RC700	RC550
Prędkość [m/min]	6.5	6.5
Cykl pracy [h/24h]	11	11
Czas ciągłego ładowania przynajmniej raz dziennie [h]	2	2
Czas ładowania między trasami	Czas ładowania po każdej trasie jest taki sam jak czas jazdy	
Maksymalna wydajność przy odstępach czyszczenia raz na 2 godz. [m²]	700	550

Tabela 3. Pole powierzchni

	Powierzchnia obory [m² na krowę]	Ilość krow	Powierzchnia [m²]	Szer. alejki < 3.6 m	Szer. alejki > 3.6 m	Szer. alejki < 3 m	Szer. alejki > 3 m
				Częstotliwość czyszczenia [h]	Częstotliwość czyszczenia [h]	Częstotliwość czyszczenia [h]	Częstotliwość czyszczenia [h]
RC700	4	130	520	1.7	2		
	5	120	600	2	2.3		
	6	120	720	2	2.8		
RC550	4	120	480			1.7	2
	5	110	550			2	2.3
	6	100	600			2	2.8

Tabela 4. Warunki w oborze

Warunki w oborze	
Rodzaje podłóg	Przylegająca podłoga betonowa (dop. ograniczona ilość podłogi rusztowej)
Powierzchnia	Akceptowalne nierówności powierzchni do 0,5cm Gumowa osłona o grubości do 2 cm i ograniczona rzeźba do maksymalnie 0,5 cm wysokości
Nierówności	Kalenice, spoiny łączące i odciążenie podłogi do 0,5 cm różnicy wysokości
Szerokość szczelin między rusztami [cm]	Maksymalnie 4
Nachylenie [%]	Maksymalnie 3 (bez spadków w kierunku poprzecznym)
Zakres temperatur [°C]	-5 do +40 Mróz może zmniejszyć zdolność czyszczenia albo wydajność W temperaturze <5°C; zmniejszona pojemność baterii
Śnieg i zamrznięta ziemia	Jazda nie jest możliwa
Zakres IP	IP 65 (nadaje się do użytku poza oborą)



Materiał ściółki	Wymagania	Wykorzystanie/kabina/dzień
Słoma cięta na długość	Maksymalnie 6 cm długości	2 kg
Odseparowany obornik		5 litrów
Trociny		Brak przeciwwskazań
Piasek	Nie jest możliwe	Nie jest możliwe

Tabela 5. Stacja ładowania i ogrodzenie w miejscu ładowania

- W pobliżu miejsca ładowania (ok. 1 m) musi znajdować się podwójne gniazdo ścienne 230 V z uziemieniem (zabezpieczenie 16 A).
- Stacja ładująca powinna znajdować się co najmniej 5 metrów od systemów identyfikacji/rozpoznawania krow
- Dostępne są dwa rodzaje ogrodzeń

Wymiar ogrodzenia (wskazanie)	RC700	RC550
Wysokość [cm]	70	70
Szerokość [cm]	220	200
Długość [cm]	260	250

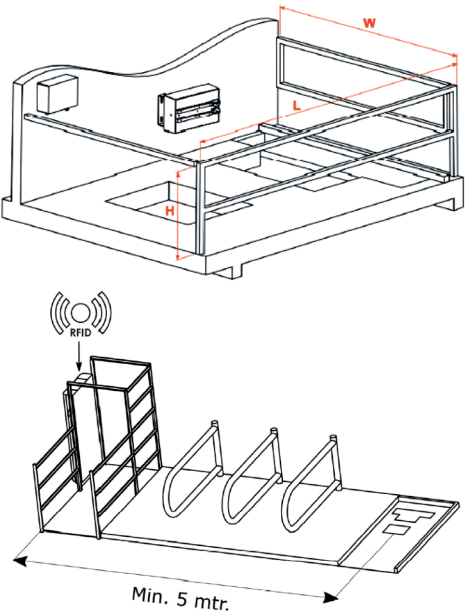


Tabela 5.1. Wymiary stacji ładującej: RC550

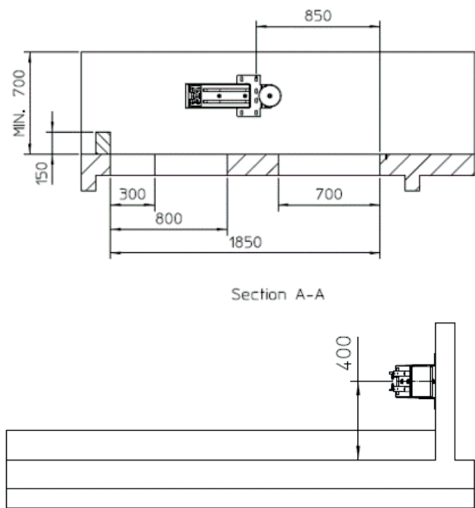
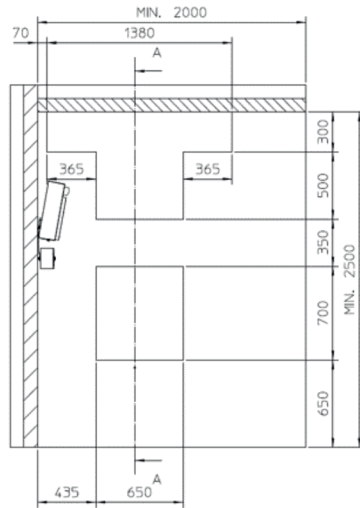
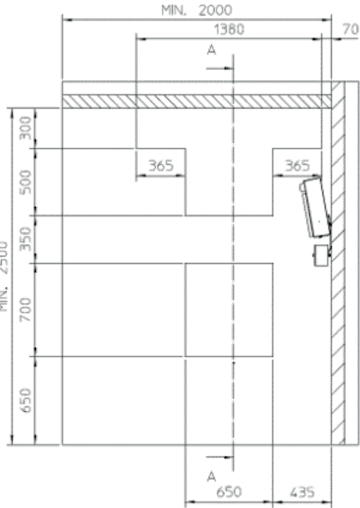


Tabela 5.2. Wymiary stacji ładującej: RC700

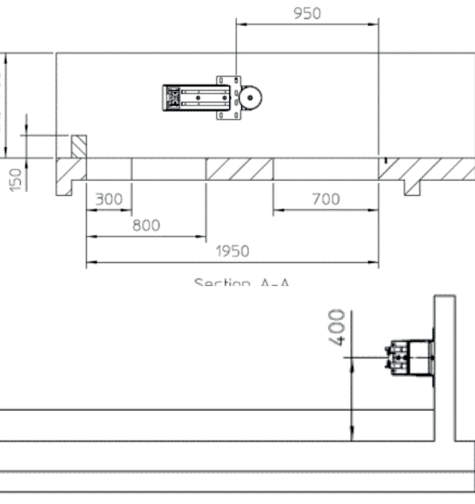
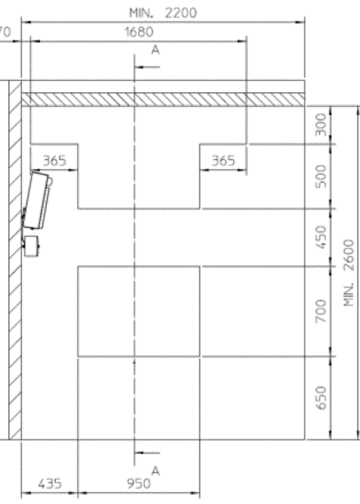
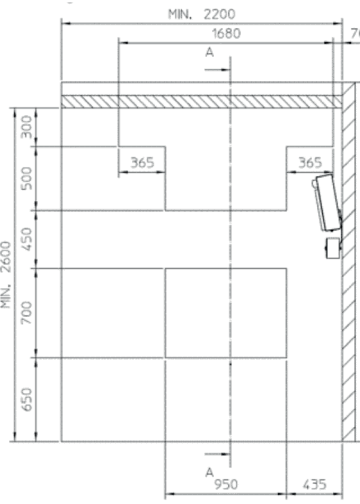


Tabela 5.3. Lokalizacje transponderów

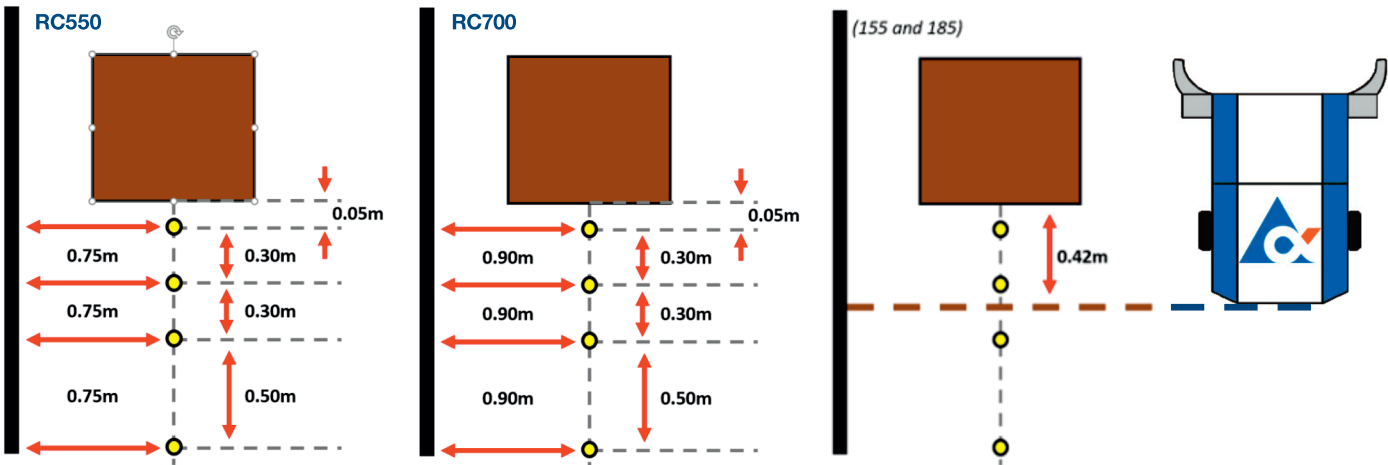


Tabela 6. Niezbędna wolna przestrzeń do lokalizacji rozładowania/ładowania

Robot zbierający zawsze podjeżdża prosto do stacji ładującej lub miejsca rozładowania, a następnie wyjeżdża z niej tyłem. Potrzebna jest wystarczająca ilość miejsca, aby wjechać prosto do stacji, dotrzeć do właściwej pozycji i do styków ładowania.

Wolna przestrzeń naprzeciwko miejsca ładowania/rozładowania VR [cm]	RC700	RC550
	180 stopni [cm]	

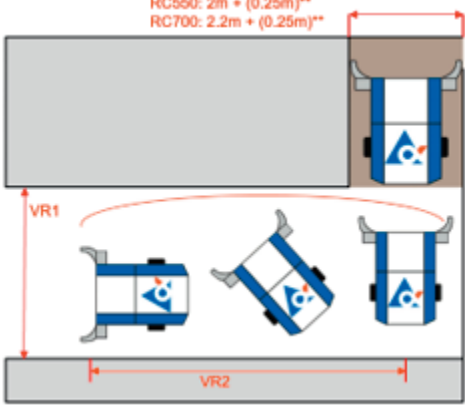


VR1 = 280*

VR1 = 260*

VR2 = 600

Wolna przestrzeń naprzeciwko miejsca ładowania/rozładowania VR [cm]	RC700	RC550
	90 stopni [cm]	



VR1 = 280*

VR2 = 350

*w przypadku obrzeży zamiast ścianek dodaj 30 cm. W przypadku zawracania między dwiema granicami (ślepy zaułek) dodaj 60 cm.
**gdy przestrzeń przed stacją ładującą jest węższa niż 6m, zaleca się wchodzenie do stacji skręcając od zewnątrz do wewnątrz. W przypadku stacji ładującej znajdującej się w rogu ślepego zaułka do parkowania w zakręcie zewnętrzno-wewnętrzny minimalna standardowa szerokość musi być przedł. o min. 0,25m