

RUBINIX10 : Caratteristiche della versione definitiva (non presenti nel prototipo)

- Utilizzo di encoder rotativo sul motore per l'assoluta precisione del movimento, indipendentemente dalla velocità di rotazione del motore e dallo stato di carica della batteria.
- Possibilità di definire e memorizzare l'altezza esatta a terra di ciascun modulo, in fase di posizionamento sul terreno;
- conferma via SMS della ricezione ed esecuzione dei comandi;
- gestione da APP per smartphone (oltre al classico controllo SMS);
- Gestione protetta del modulo controllo motore : protezione da corto circuito, sovracorrente, surriscaldamento;
- doppio fine corsa di sicurezza per lo stop avvolgimento;
- memoria di "status" aperto / chiuso ripristinabile in caso di interruzione di corrente; (solo nel caso di interruzione durante il movimento viene eseguito il reset automatico a zero);
- feed back di status dell'impianto dopo il comando, checkup di stato tutti i moduli (aperto/chiuso) con opz. test di funzionamento (apri/chiedi rapido);
- funzionalità di "ombreggiatura" con apertura parziale definibile anche in modalità programmata;
- gestione intelligente della batteria dal P.S., passaggio automatico in modalità ricarica / erogazione in rete ; conteggio del tempo di erogazione nel periodo;
- Modulo acc. Idrico e irrigazione
- pulsante avviamento manuale A/C con chiave sul modulo principale di comando, da usarsi direttamente in caso non funzioni o non sia installata la linea telefonica;
- telecomando tascabile in banda 868 Mhz con codice di apertura / chiusura generale per il gruppo di impianto, da utilizzarsi direttamente sul territorio a distanza semi ravvicinata (300-600 mt)