

# ASPI' CONCEPT

Rentable, économique et autonome

Le Robot "Aspi' Concept" CRD est un robot entièrement automatique permettant le nettoyage par aspiration des lisiers dans les bâtiments d'élevage.

Cela permet d'augmenter l'hygiène et le confort des élevages en assurant un nettoyage régulier des stabulations.



Contrôle et gestion sur  
afficheur tactile  
et application mobile

## DIMENSIONS

Longueur 1500 mm	Largeur 1500 mm	Hauteur 600 mm
------------------	-----------------	----------------

## CARACTÉRISTIQUES

Poids	420 kg vide / 840 kg en charge		
Entraînement	Roues		
Pilotage	Automatique		
Programmation	Tablette tactile fournie		

Vitesse avancement	15 m / min. soit 1 km/h	Matière	Inox
Capacité de marche	18 h / jour max.	Pente supportée	8 à 10% max.
Volume Lisier	350 L utile	Consommation électrique	500 W / heure

Le robot aspirateur se déplace automatiquement sans déranger les animaux et ne nécessite aucune modification dans votre bâtiment. Un passage à niveau est nécessaire de 1m50 entre les couloirs.

Il est équipé de bavette souple, d'une buse avant et arrière avec un réservoir d'eau de 70 L utile avec un débit de 2 L / minute. Il nettoie parfaitement les angles droits.

Il se programme très facilement grâce à la tablette tactile fournie. En fonction de la quantité de lisier présent sur la zone à nettoyer, il choisit lui-même le nombre de passages et ses trajets.

Le robot aspirateur a une capacité de 350 L utile. Il accepte les pentes jusqu'à 8 à 10% maximum.

Le robot est peu bruyant et très économique grâce à sa faible consommation électrique annuelle\*.

\*Exemple :  $0,5 \text{ kw} \times 8 \text{ h de fonctionnement / jour} \times 0,11 \text{ € le kw} \times 365 = 160,60 \text{ € / an}$

## DE NOMBREUX ATOUTS

- Amélioration de l'hygiène des bâtiments
- Réduction de la main-d'œuvre, du temps de travail et plus de flexibilité
- Amélioration du bien-être et de la circulation des animaux
- Fonctionnement de jour comme de nuit
- Facile d'utilisation
- Adaptable, sans modification de bâtiment