



COB19.FCT.0000B
co -botic 1900
Drop & Go

CO-BOTIC 1900 230V NU

Prévoir d'ajouter 2 batteries 8.7AH ou 10.2Ah et un i-chargeur

Consommables



K.1.S.137.0021.0
Kit d'assemblage de rouleau de brosse Avant



K.1.S.137.0022.0
Kit d'assemblage de rouleau de brosse Arrière



K.1.137.0006.0
Kit filtre Hepa H11
Sans éponge



K.1.137.0059.0
Évent de circulation d'air en éponge



K.1.137.0130.0
Kit moteur d'aspiration 250 W 28,8 V



K.1.137.0170.8
Kit brosse de précision Arrière du rouleau



K.1.137.0174.8
Kit brosse de précision rotative Avant



K.1.S.137.0020.0
Brosse latérale



K.1.S.137.0048.0
Couverture lidar



K.1.S.137.0070.0
Unité debrosse sans moteur



K.1.S.137.0072.0
Bloc de brosse à levier de fixation



K.1.S.137.0075.0
Bac collecteur de poussière

Batteries



K.1.S.119.0001.3
i-power 8.7



K.1.S.119.0123.797
i-power 10.5



K.1.S.119.0100.0
i-charge 5



faster



cleaner



greener



safer



better

Spécifications techniques co-botic 1900

Dimension	375 x 197 mm 2L (anti-moisissure)
Capacité du bac à poussière	H11,
Niveau du filtre HEPA	lavable
Poids	+7 kg (hors batteries)
Tension nominale du robot	28,8 V
Puissance nominale du robot	Mode éco : 50 W Mode standard : 80 W Mode max. : 250 W
Capacité de la batterie au lithium	2x 14,4 V, 8,7 Ah ou 10,5 Ah, 125 W ou 151 W par pièce
Capteurs	Capteur de pare-chocs 6 pièces, détection de falaise 6 pièces, capteur de détection de mur laser, capteur de navigation LiDAR portée de 12 mètres
Types de connexion	SIM 4G + WIFI (2,4 GHz + 5 GHz)
Puissance d'aspiration	Mode éco : 4,5 kPa Mode standard : 9,5 kPa Mode fort : 20 kPa
Autonomie	i-power 8.7 ; Mode éco : 240 min Mode standard : 180 min Mode puissant : 60 min i-power 10.5 ; Mode éco : 300 min Mode standard : 210 min Mode puissant : 90 min
Niveau sonore	Mode éco : ≤ 62 dB Mode standard : ≤ 65 dB Mode fort : ≤ 68 dB
Zone de nettoyage	jusqu'à 2 m ² /min (cela dépend fortement de l'environnement) ; une pièce de 20 mètres carrés peut être nettoyée en 10 à 12 minutes.



Sans moteur d'aspiration.

