

ROBBOX

Un robot pour aider le combattant dans sa mission opérationnelle

Pour être **plus efficace**, pour prendre **moins de risques**



Programme initié avec le soutien de DGA

Expérimentation par l'armée de Terre

CONTROLE ET COMMANDE

Systeme de commande ouvert et adaptable aux besoins

Développé actuellement avec Nexter Robotics

CC Module de base

Activer les actionneurs (moteur, freins, direction) et les actionner à distance, avec fonction sécurité.



CC Module intermédiaire

Boîtier embarqué pour liaison de données mission :

- Commande à distance,
- Liaison de données caméras,
- IHM opérateur.



CC Module adapté

Conçu avec l'utilisateur.

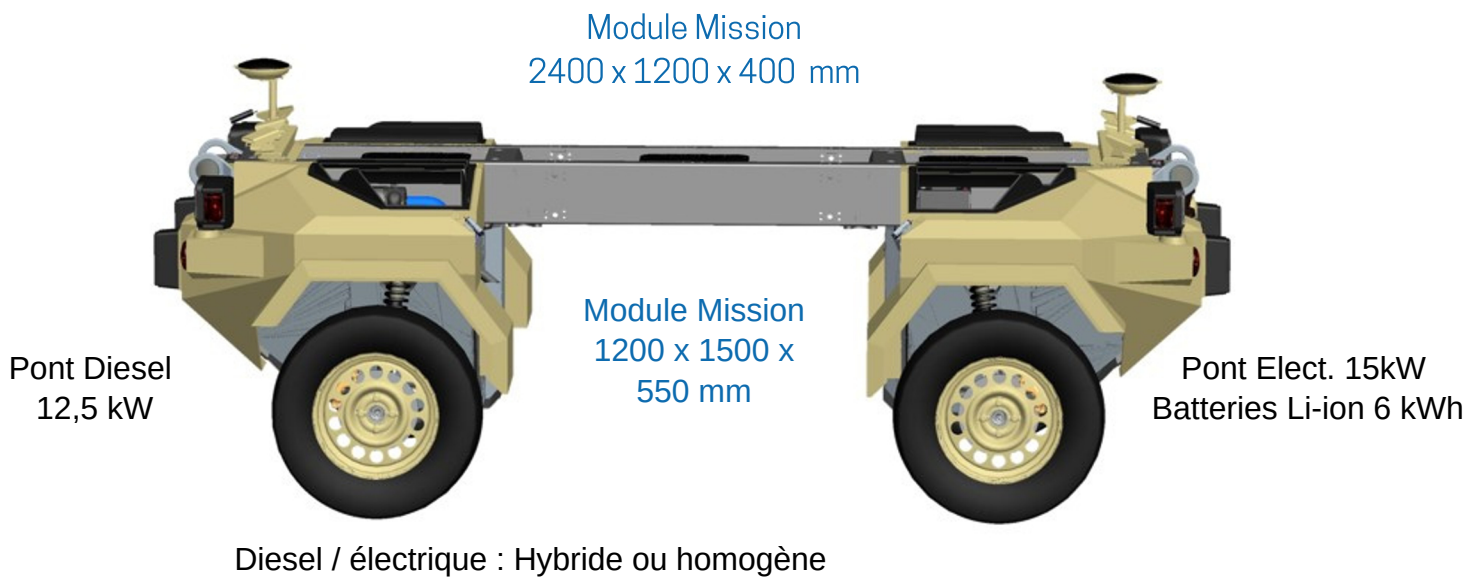
Intègre des fonctions robotiques avancées :

- Re-jeu d'itinéraire
- Suivi automatique de points.
- Suivi automatique de route.
- Suivi d'individu.
- Balayage de zone automatique.
- Auto-apprentissage Mission, ,,



SUPPORT MOBILITÉ

Priorité à l'intégration des modules de missions



Modules missions étudiés



Relai et alimentation mini-robots



Ouverture d'itinéraire
Bras de manipulation et souffleur



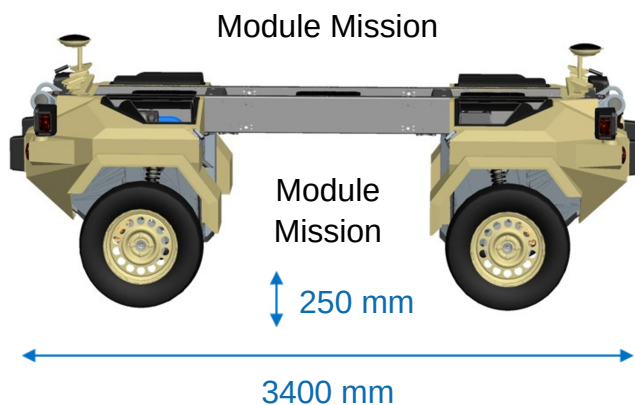
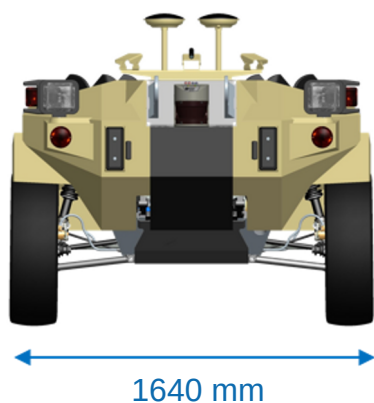
Allègement du combattant



Surveillance de site "Rondier"

CARACTÉRISTIQUES DU PORTEUR

Dimensions



Masse - énergie et performances

Masse à vide	700 kg
Charge Utile	500 kg
PTAC	1200 kg
Energie disponible pour la charge utile	2 kW
Autonomie (Diesel)	300 km
Autonomie (Electrique)	80 km
Vitesse max (autonome sur route ou tracté par vhl mission)	80km/h
Vitesse max TT	30 km/h
Pente et dévers	30% et 40%
Marche	250 mm

- Configuration selon besoin et coûts
- 300 kms en autonome.
- Tracté par autre véhicule sur
- Longue distances à 80 km/h
- Passage en mode robot ->
- Décrochage automatique et mission sur « hot spot ».
- Nombreuses versions étudiées :
 - Allègement du combattant,
 - Surveillance de site (rondier),
 - Ouverture d'itinéraire.
- 2019-2020: Expérimentation et maturation du besoin opérationnel de l'AdT