



Périmètre du Robot de sécurité GR100

PÉRIMÈTRE D'ACTION DU ROBOT GR100

- Le robot évite les obstacles mobiles et statiques de taille conséquente
- Le robot adapte sa vitesse en fonction de son environnement connu (vitesse définie sur sa carte de navigation en amont).*
- Le robot peut opérer une surveillance statique de 30 min max.
- Le robot se recharge de façon autonome sur son dock de chargement
- Le robot se déplace à 5.6 km/h en moyenne
- Le robot déclenche des alertes de façon autonome, selon le paramétrage souhaité (email et/ou SMS)
- Le robot détecte des personnes lorsqu'il est en mission ou en position statique
- Le robot prend des mesures thermographiques de points stratégiques définis lors de l'installation (ajout et évolution des points de mesure possible)
- Le robot relève des mesures de concentration de gaz lors de ses rondes (en option)
- Le robot détecte les véhicules et les plaques d'immatriculation sur des zones définies
- Le robot fait de l'analyse d'images (développement spécifique en option)
- Le robot est "tous chemins" (attention le terrain ne doit pas être trop accidenté)
- Le robot ne peut naviguer que dans sa carte (définie lors d'installation)
- Le robot se déplace dans des zones de 2 mètres de largeur minimum
- Le robot peut patrouiller jour et nuit, dans des conditions climatiques variables
- Le robot peut circuler tous feux allumés ou tous feux éteints (hors leds sur tourelle)
- Le robot permet de transporter de petites charges dans ses coffres latéraux
- Communication vocale bidirectionnelle via le robot
- Définition de zones interdites temporaires directement via l'interface RB-OC**

PÉRIMÈTRE QUE NE COUVRE PAS LE ROBOT GR100

- Le robot ne fait pas de reconnaissance faciale, il n'identifie pas les personnes
- Le robot n'est pas téléopérable à distance
- Le robot ne détecte pas de point chaud de façon dynamique (Points de mesure définis en amont)
- Le robot ne peut pas interagir avec un système de communication extérieur (ex. ouvrir un portail)
- Le robot n'est pas un système de vidéo surveillance. Il est totalement autonome
- Le robot ne va pas à l'intérieur des bâtiments
- Le robot ne lit pas les panneaux de circulation ou la signalisation au sol
- Le robot n'adapte pas sa vitesse si un obstacle de taille trop réduite a été ajouté sur son parcours*
- Le robot ne détecte pas les actes de vandalisme tels que des graffitis ou des vitres cassées
- Le robot ne monitore pas sa pression de pneus
- Le robot n'identifie pas les animaux
- Le robot n'est pas "tous terrains" : il ne détecte pas les trous, ne monte pas de pente supérieure à 19° et ne peut pas franchir d'obstacle de plus de 8 cm de haut
- Le robot ne détecte pas les objets de petit diamètre, type chaînette et grillage...

*Tout changement de cartographie doit être signalé à notre équipe technique. Si le robot subit des dégradations suite à un changement non référencé, les réparations seront facturées au titulaire du contrat de locataire du robot.

**Running Brains Operations Center