



Robot para pesca de Calamar

Alta eficiencia y eficacia

MY-7

New product



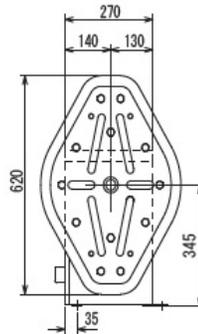
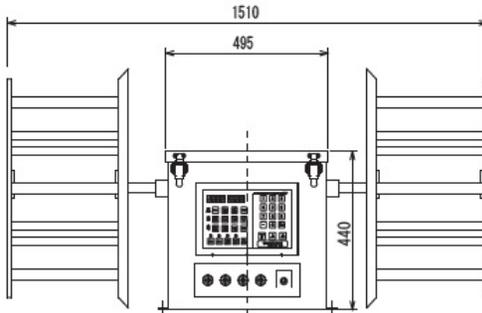
Robot MY-7, con un preeminente merito operacional

- Mejor eficiencia en el sistema de jigging, soporta una gran cantidad de señuelos.
- Posee una unidad de control remoto estándar que permite reconfigurar rápidamente la profundidad de pesca a la que se está trabajando.
- Se le puede añadir un sistema de intercomunicación mejorado entre los equipos MY-7 que estén a bordo de la nave, para generar un sistema de trabajo entre los equipos, configurando a todo el conjunto según el equipo que esté presentando en mejor rendimiento de pesca.
- Tambores rotatorios mejorados, presentan un menor peso y mayor resistencia.
- Velocidad de izado configurable en velocidad, para una mejor eficiencia operacional de la pesca.

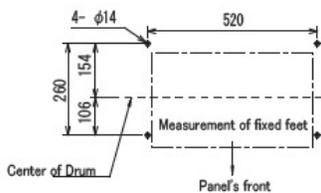
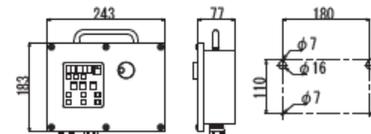
INGENIERIA Y COMERCIALIZADORA DIESVA LIMITADA
REPRESENTANTES HAMADE PARA CHILE

DIMENSIONES GENERALES (mm)

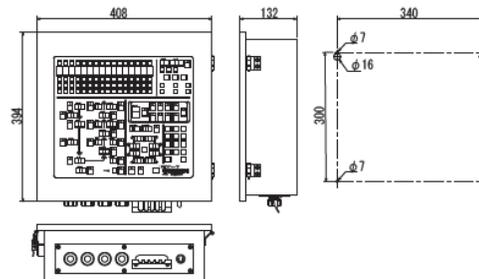
- Virador eléctrico MY-7



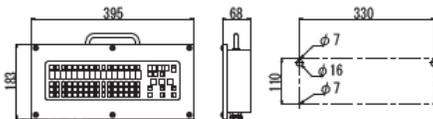
- Control remoto, controlador de profundidad



- Panel de Control central



- Control remoto de movimiento vertical



ESPECIFICACIONES

- Panel de control central

Ítem	Detalle	
Fuente de poder	3 fases AC 220 V, 60Hz	
Modo de operación	Independiente, Concurrente, Secuencial 1*2, syncro secuencial 1*2, Zig Zag	
Unidad de control	Centralizada en la cabina, en cubierta.	
Numero de circuitos	16 circuitos, 32 circuitos	
Dimensiones generales	Panel de control central	408 a x 394 f x 107 a mm
	Control remoto de profundidad	243 a x 183 f x 77 a mm
	Control remoto de movimiento vertical	395 a x 183 f x 68 a mm



Robot para pesca de Calamar



DIESVA
desarrollo colaborativo

Area a utilizar	Panel de control central	340 x 300 mm
	Control remoto de profundidad	180 x 100 mm
	Control remoto de movimiento vertical	330 x 110 mm
Peso	Panel de control central	12 kg
	Control remoto de profundidad	2,6 kg
	Control remoto de movimiento vertical	3,5 kg