

## ไกรทองแฟมิลี่ (Kraithong Family)

### - รถสำรวจท่อบังคับวิทยุแบบไร้สาย รุ่นที่ 1

รถสำรวจท่อบังคับวิทยุแบบไร้สาย รุ่นที่ 1 สามารถสำรวจท่อขนาดเส้นศูนย์กลาง 0.8 – 1.5 เมตร ระยะทำการ 200 เมตร



รายละเอียดเพิ่มเติม : เอกสาร1 | เอกสาร2

### - Kraithong2015 RO80

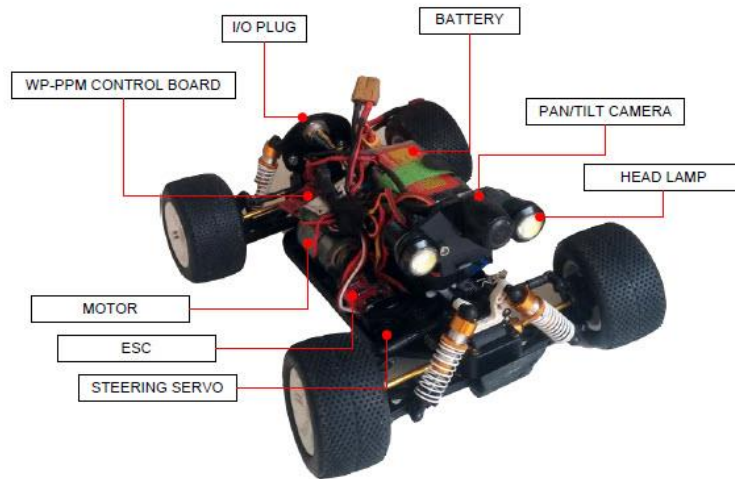
เป็นหุ่นยนต์รูปแบบรถ (ROVER) ขนาดฐานความกว้าง 80 มม. ที่ควบคุมด้วยระบบสวิตซ์ไฟฟ้า (Version 2015) ขับเคลื่อนด้วยล้อจำนวน 4 ล้อ สามารถบังคับทิศทางได้ 2 ทิศทาง โดยการกดปุ่มเดินหน้า – ถอยหลัง ขนาดท่อตั้งแต่ ศก. 100-400 มม. ระยะทำการ 40 เมตร



รายละเอียดเพิ่มเติม : เอกสาร1

### - Kraithong2016 RO170

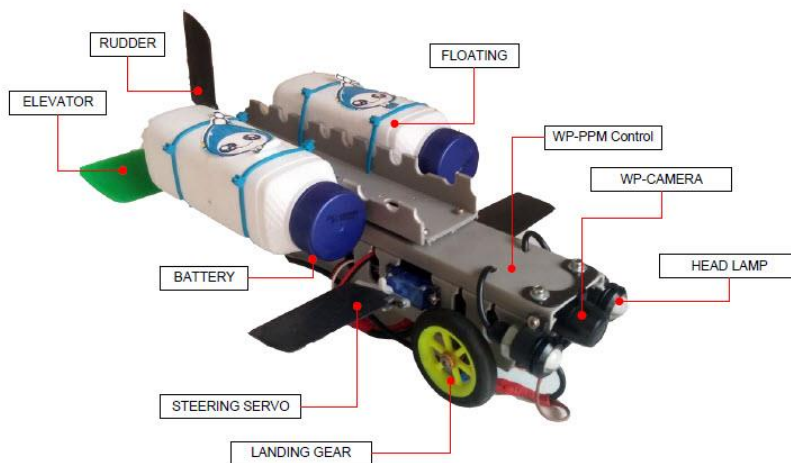
เป็นหุ่นยนต์รูปแบบรถ (ROVER) ขนาดฐานความกว้าง 170 มม. ที่ควบคุมด้วยระบบ WP-PPM Control (Version 2016) ช่องการควบคุมจำนวน 4 CH ขับเคลื่อนด้วยล้อจำนวน 4 ล้อ ผ่านทาง Transmitter Unit สามารถบังคับทิศทางได้ 4 ทิศทาง เดินหน้า-ถอยหลัง เลี้ยวซ้าย-ขวา และควบคุมทิศทาง ของมุมมอง กล้องสำรวจ ซ้าย-ขวา (PAN) ขึ้น-ลง (TILT) ขนาดท่อที่สามารถสำรวจได้ตั้งแต่ ศก. 200-1,500 มม. ระยะทางการ 70 เมตร



รายละเอียดเพิ่มเติม : เอกสาร1

## - Kraithong2016 SU170 (Conceptual)

เป็นหุ่นยนต์รูปแบบยานดำน้ำ (SUBMARINE) ขนาดฐานความกว้าง 170 มม. ที่ควบคุมด้วยระบบ WP-PPM Control (Version 2016) ช่องการควบคุมจำนวน 4 CH ขับเคลื่อนด้วย ใบจักรด้านหลัง และแพน ระดับ ต่างๆ ผ่านทาง Transmitter Unit สามารถบังคับทิศทางได้ 6 ทิศทาง เดินหน้า-ถอยหลัง เลี้ยวซ้าย-ขวา ขึ้น-ลง ควบคุมการลอยตัวด้วยทุ่นลอยตัวแบบปริมาตรคงที่ ขนาดท่อที่สามารถสำรวจได้ตั้งแต่ ศก. 200-1,500 มม. ระยะทางการ 70 เมตร



## - Kraithong2016 SU150

เป็นหุ่นยนต์รูปแบบยานดำน้ำ (SUBMARINE) ขนาดฐานความกว้าง 150 มม. ที่ควบคุมด้วยระบบ WP-PPM Control (Version 2016) ช่องการควบคุมจำนวน 7 CH ขับเคลื่อนด้วย ใบจักรด้านหลัง และแพนระดับต่างๆ ผ่านทาง Transmitter Unit สามารถบังคับทิศทางได้ 6 ทิศทาง เดินหน้า-ถอยหลัง, เลี้ยวซ้าย-ขวา, ขึ้น-ลง ควบคุมการลอยตัวด้วยหุ่นลอยตัวแบบปรับเปลี่ยนปริมาตรอากาศได้ โดยควบคุมปั้มน้ำ และควบคุมทิศทางของมุมมองกล้องสำรวจ ขึ้น-ลง (TILT) ขนาดท่อที่สามารถสำรวจได้ตั้งแต่ ศก. 200-1,500 มม. ระยะทางการ 70 เมตร

