# HET GOUDEN KLAVERTJE VIER 2026

| | |
|---|---|
| **Naam bedrijf** | Wim van Breda BV |
| **Stand Nr.** | 4.22 |
| **Website** | www.wimvanbreda.nl |

**Omschrijving innovatie: Raymo Torpedo Robot (elektrische autonome maaier)**

De Raymo Torpedo Robot brengt autonoom groenonderhoud naar een hoger niveau. Deze volledig elektrische werktuigdrager combineert slimme navigatie met de bewezen eigenschappen van de Raymo-maaiers, waardoor grote terreinen veilig, stil en efficiënt onderhouden kunnen worden.

Wat de Raymo uniek maakt, is de combinatie van een extreem lage bouwhoogte van slechts 51 cm, een hellingcapaciteit tot 50 graden en de mogelijkheid om volledig autonoom vooraf ingetekende maaigebieden af te werken. Hierdoor is de machine ideaal voor zonneparken, taluds, bermen en andere moeilijk bereikbare locaties.

De robot werkt met GPS- en RTK-navigatie, beschikt over obstakeldetectie en slaat maaikaarten op voor herhaald gebruik. Dankzij het slimme PowerSwap-accusysteem kunnen lege accu's binnen enkele minuten worden gewisseld, waardoor de inzetbaarheid maximaal blijft.

Daarnaast biedt het RayLink-telemetriesysteem realtime inzicht in locatie, werkuren, accustatus en onderhoudsgegevens. Dit maakt de Raymo niet alleen een autonome maaier, maar ook een slimme machine voor professioneel machinebeheer.

Dankzij het modulaire ontwerp kan de machine kan worden uitgerust met verschillende maaidekken voor gazons, bermen, ruig gras en vegetatiebeheer in zonneparken. Hierdoor is één machine geschikt voor uiteenlopende werkzaamheden.

Belangrijkste specificaties en unieke punten:
✓ Volledig elektrische aandrijving
✓ Slechts 51 cm hoog ✓ Werkt op hellingen tot 50°
✓ GPS- en RTK-gestuurde autonome navigatie
✓ Obstakeldetectie voor veilig werken ✓ PowerSwap verwisselbare accu's
✓ RayLink telemetrie (machinebeheer op afstand)
✓ Geschikt voor zonneparken, bermen, taluds en openbaar groen
✓ Stil, emissievrij en onderhoudsarm

**Afbeeldingen**

Route planner
Stop
Plan settings
Create route
Dashboard
Route planner
Tool management
Settings
Connected
Cancel route
Save