



HG8 Ultra Sense

HG870HU 011



- ✓ 20 000 Pa d'aspiration
- ✓ Dirt Detection
- ✓ 6in1 docking station
- ✓ LDS Navigation avec AI
- ✓ ANTITWIST™
- ✓ Brosse latérale extensible et serpillière
- ✓ Puissance d'essuyage réglable
- ✓ Relevage automatique des pads
- ✓ Lavage et séchage des serpillières
- ✓ Sac à poussière 3 L
- ✓ Franchissement d'obstacles
- ✓ Autonomie avancée de la batterie
- ✓ Contrôle via l'application
- ✓ Programmes de nettoyage personnalisables

Caractéristiques principales

Référence commerciale	HG870HU 011
Code produit	38383022
Code EAN	8059019118611
Fabricant	Candy Hoover Group S.r.l.
Home Map	Oui
Couleur du produit	Urban Black
Système de navigation	360° Laser Scan Navigation
Autonomie (Min)	200

Caractéristiques techniques

Connectivité	Contrôle à distance (Wi-Fi)
--------------	-----------------------------

Application disponible	hOn
Capacité du réservoir (l)	0.32
Système de filtration	Hepa
Cleaning modes	Low, Mid, High, Max
Aspiration maximale	20
Capteur anti-chute	Oui
Type de batterie	Lithium Ion
Temps de charge	6
Méthode de charge	Dust Collection Station
Nombre de programmes	4
Fonction de planification	Hebdomadaire et quotidien
Agitator type	Brush with bristles and rubber blades

Confort

Retour automatique à la base	Oui
Pare-chocs réels	Oui
Roues Caoutchoutées	Oui
Mur virtuel	Yes
Cleaning schedule	Customizable
No-Go Areas	Oui
MOPPING FUNCTION	Oui
Niveau sonore [dBA] - (2010/30/EC)	63

Accessoires

Brosses latérales	1
-------------------	---

Performance

Consommation électrique en veille avec réseau	1.6
---	-----

Consommation électrique en veille avec réseau	10
Consommation électrique en mode arrêt	Non applicable
Consommation électrique en mode arrêt	0.2
Consommation électrique en mode veille	Non applicable

Dimensions

Hauteur du produit (mm)	97
Largeur du produit (mm)	350
Profondeur du produit (mm)	350
Hauteur du produit emballé (mm)	625
Largeur du produit emballé (mm)	405
Profondeur du produit emballé (mm)	413
Poids (kg) - produit	3.7
Poids net (kg)	12
Poids brut (kg)	16.3