



Robot mobilny MOBOT® CubeRunner 2


Autonomiczny robot mobilny, z którym zautomatyzujesz transport wewnętrzny. Idealny do przewożenia średniej wielkości ładunków np. kuwet czy paczek. Samodzielnie przemierza się po zaprogramowanej trasie.


- ▶ Szybkie wdrożenie bez zmian w miejscu pracy
- ▶ Łatwy w obsłudze
- ▶ Bezpiecznie współpracuje z ludźmi przewożąc Twoje ładunki
- ▶ Zwiększa wydajność produkcji i obniża koszty
- ▶ Nawigacja LMS zapewnia autonomię działania i elastyczność zastosowań
- ▶ Automatyzuje linie produkcyjne i intralogistykę
- ▶ Może współpracować z robotami paletyzującymi





 czas pracy do 8 h
na jednym ładowaniu


 udźwig do 200 kg

 komunikacja Wi-Fi

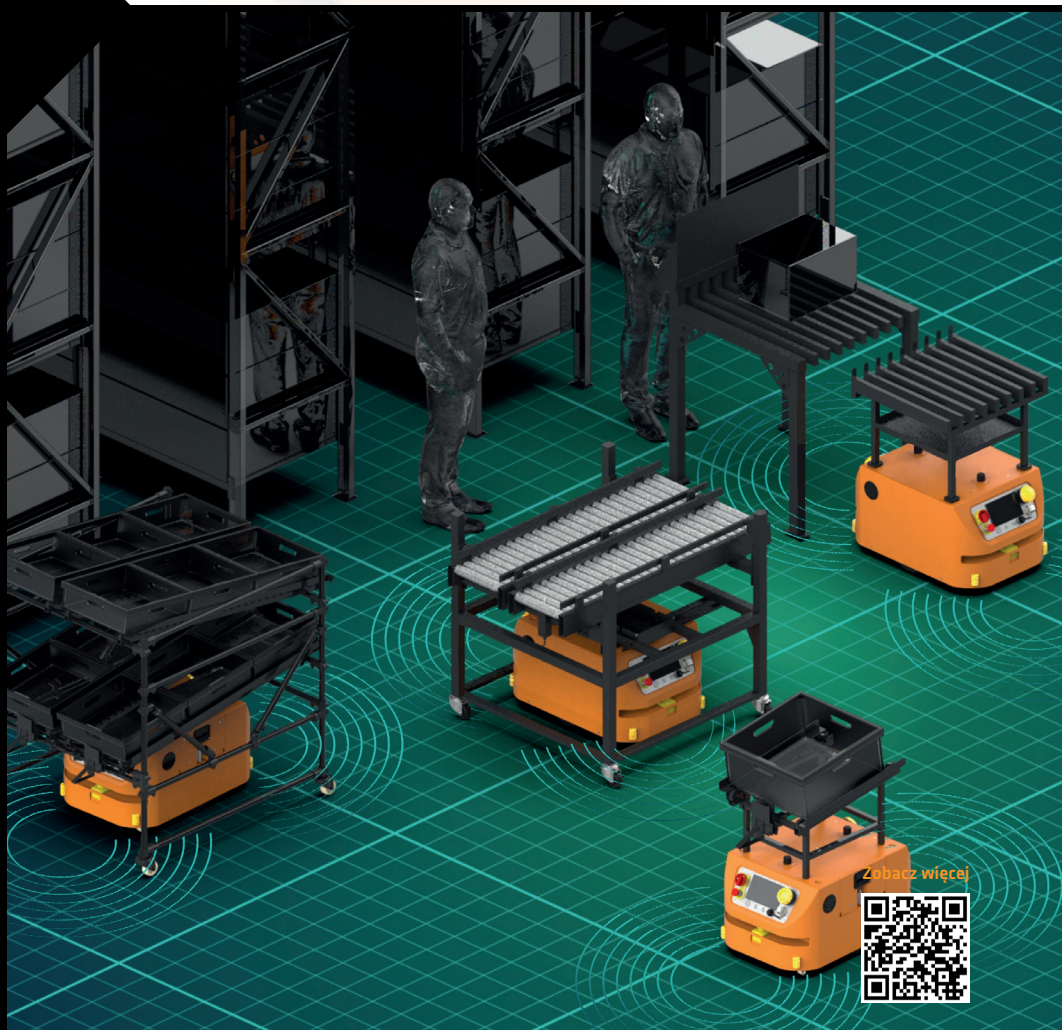
 wymiary
900 x 606 x 476 mm

 prędkość maks.
3 km/h

 system LMS,
nawigacja po linii za pomocą
systemu wizyjnego

 system wysuwanych trzpieni

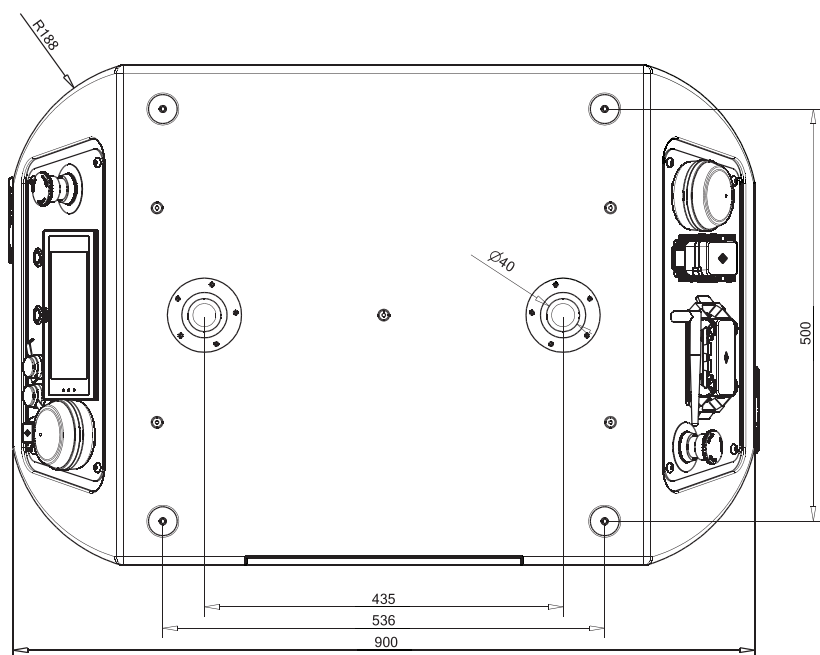
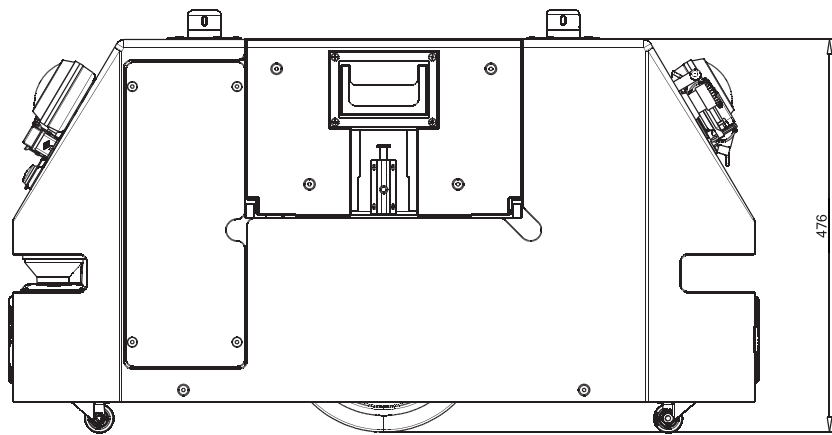
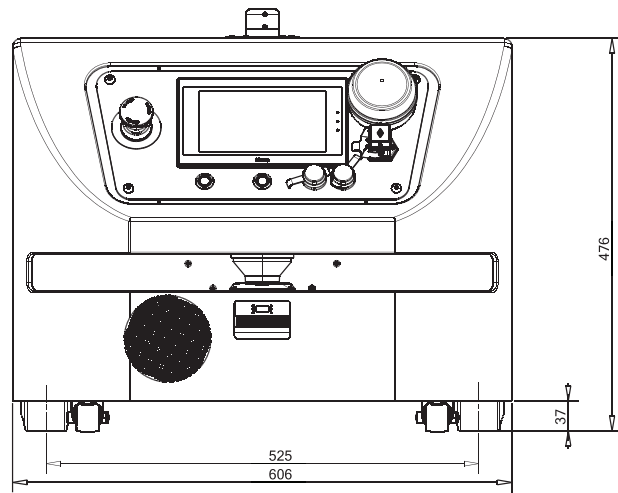
Przeznaczenie: transport średniej wielkości ładunków w przemyśle, logistyce



Zobacz więcej



Model robota	MOBOT® CubeRunner 2
Ładowość i sposób transportu ładunku	
Sposób transportu ładunku	Przyczepa prowadzona nad robotem z możliwością zaczepiania za pomocą dwóch automatycznych trzpieni
Dopuszczalna łączna masa przyczepy z ładunkiem	200 kg
Zasilanie	
Złącze ręcznego ładowania akumulatorów	TAK (24 V DC, max. 30 A)
Złącze automatycznego ładowania akumulatorów	Stykowe złącze montowane na spodzie robota pozwala na automatyczne doładowywanie akumulatorów w trakcie pracy
Zasilanie robota	2 x akumulator trakcyjny 85 Ah/ 12 V Akumulator zamocowany w kasecie pozwalającej na ich szybką wymianę w robocie
Ładowanie	- Ładowarka 30 A/ 24 V podłączana ręcznie - Opcjonalna stacja ładująca z ładowarką 30A/ 24 V do ładowania wymiennych kaset akumulatorów - Opcjonalny moduł styków do ładowania automatycznego
Czas pracy przy pełnym obciążeniu	~ 8 h
Czas pracy w stanie gotowości	~ 40 h
Czas ładowania baterii	~3 h
Prędkość i osiągi	
Prędkość maksymalna	3 km/h
Moc nominalna	1000 W
Kierunki ruchu	Ruch do przodu/ do tyłu, obrót
Promień skrętu	Możliwość obracania się w miejscu
Maksymalny poziom nachylenia powierzchni	Robot przeznaczony do jazdy po płaskiej nawierzchni
Nawigacja	
Nawigacja	Nawigacja naturalna i inteligentna za pomocą systemu LMS* Nawigacja po linii za pomocą systemu wizyjnego *LMS - system nawigacji laserowej
Komunikacja	
Komunikacja	Wi-Fi 2,4 GHz, opcjonalnie przemysłowy moduł radiowy 2,4 GHz (RS232)
Złącza	- Ethernet RJ45 - komunikacja z PC, MODBUS TCP/IP - Złącze 18 pin, E-Stopx2, Reset, RS485 (Modbus RTU), CANopen, 2 x wej., wyjście zasilające 24 VDC (2A) + wyjście zasilające mocy 24 VDC (10 A)
Napęd i sterowanie	
Napęd	2 x silnik BLDC, koła o średnicy 250 mm
Kontrola i sterowanie	- 1 x dotykowy panel operatorski 7" - 2 x wyłącznik awaryjny - 2 x przyciski potwierdzenia resetu stopu awaryjnego - 1 x wyłącznik główny zasilania - 2 x przycisk funkcyjny - 1 x złącze USB - 1 x złącze Ethernet
Czujniki	
Czujniki	- 2 x system wizyjny do śledzenia linii - 2 x laserowy skaner 2D z funkcją bezpieczeństwa
Sygnalizacja	- 2 x sygnalizator świetlny i dźwiękowy - 2 x głośnik (komunikaty głosowe / muzyczne) - 4 x kierunkowskaz
Środowisko	
Zakres temperatur pracy	5 ÷ 45 °C
Zakres wilgotności	< 80 %, bez kondensacji
Stopień ochrony	IP30
Natężenie światła zewnętrznego	< 1500 lx
Wymiary i masa	
Wymiary (Dł. x Sz. x Wy.)	900 x 606 x 476 mm
Masa całkowita (z akumulatorami)	~ 220 kg



Podane wymiary są wartościami orientacyjnymi i mogą ulec zmianie.



Akcesoria

Wózek z grawitacyjnym podajnikiem rolkowym

Grawitacyjny system podajników rolkowych pozwala transportować oraz automatycznie odbierać i przekazywać towary umieszczone w kuwetach. System składa się z podajnika ruchomego, podłączanego do robota AGV za pomocą trzpieni oraz podajnika nieruchomego przymocowanego na stałe do podłoża.

Podczas zadokowania podajników następuje automatyczne zwolnienie zapadek na obu podajnikach i przemieszczenie znajdujących się na nich kuwet.

Wózek z automatycznymi rolkami

Przeznaczony do transportu różnego rodzaju pojemników, paczek. System składa się z automatycznego podajnika rolkowego podłączanego do robota AGV za pomocą jego trzpieni. Rolki są napędzane silnikami zasilanymi z akumulatorów robota i zapewniają szybki i płynny przepływ towarów.

Adapter z systemem dokującym

Specjalny adapter jest wyposażony w prowadnice dokujące, umożliwiające szybki i wygodny załadunek robota CubeRunner, a następnie pozostawienie transportowanych detali na systemie przenośnikowym.

Stacja ładująca

Wózek transportowy do kaset z akumulatorami