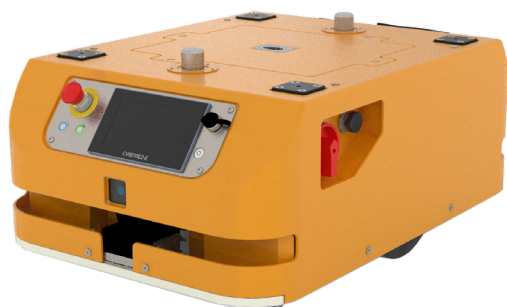


Robot mobilny MOBOT® CubeRunner 2.5



MOBOT® CubeRunner 2.5 to wózek jezdniowy bez operatora służący do automatyzacji transportu wewnątrzzakładowego. Jego zadaniem jest autonomiczny transport towarów pomiędzy wyznaczonymi, zaprogramowanymi punktami/stacjami.

- ▶ MOBOT® wyposażony jest w skaner, który wykrywa potencjalne przeszkody i zapewnia adekwatną reakcję urządzenia do sytuacji
- ▶ Do ładowania służy cewka mobilna, która wraz z ładowarką i cewką stacjonarną umożliwia automatyczny, bezprzewodowy system ładowania.
- ▶ Panel sterujący MOBOT-ComPanel-01-S przesyła informacje pomiędzy panelem, a maszynami za pośrednictwem sieci Profinet. Dodatkowo panel sterujący pozwala na zdalną komunikację z MOBOT®ami.
- ▶ MOBOT® może zostać opcjonalnie wyposażony w maszt z zamocowaną na nim kamerą 3D do detekcji przeszkód, stosowany w bardzo dynamicznym i zmiennym środowisku.

Model robota	MOBOT® CubeRunner 2.5
Sposób transportu ładunku	Mocowanie ładunku na górnej powierzchni robota za pomocą 4 śrub M8 lub z użyciem systemu unoszenia ładunku* *unoszenie ładunku na wysokość 70 mm (umożliwia uniesienie ładunku sięgającego do podłoża ponad skanery nawigacyjne i bezpieczeństwa); *przyczepa prowadzona nad robotem z możliwością zaczepiania za pomocą dwóch automatycznych trzpieni *inne dostosowane do aplikacji np. transporter rolkowy
Dopuszczalna łączna masa ładunku	250 kg
Złącze ręcznego ład. akumulatorów	Tak
Złącze komunikacyjne	1 x CAN (M12), 1 x Ethernet (M12)
Zasilanie robota	Niewymienny akumulator litowy 24 V 42Ah. Czas pracy: ~240-300 min* * Rzeczywisty czas pracy wózka jezdniowego bez operatora zależy m. in. od warunków pracy wózka, w szczególności od przewożonego obciążenia, prędkości wózka, czy podłoża po którym się porusza, a także ilości zatrzymań spowodowanych przez wtargnięcie w strefy bezpieczeństwa skanera laserowego.
Ładowarka	Ładowarka automatyczna z cewką stacjonarną: Wymiary ładowarki: 385x309x127 mm (wys. x szer. x głębokość) Wymiary cewki stacjonarnej: 250 x 250 x 15 mm (dł. x szer. x głębokość) Długość przewodu cewki stacjonarnej: 3 m, Czas uruchomienia ładowania po podłączeniu: 5 sekund, Czas ładowania od 10 % do 100 %: ~ 60 min,
Napęd	2 x silnik serwo, Średnica kół napędowych: 250 mm, wahaczowe zawieszenie, Średnica kół podporowych: 60 mm,
Sygnalizacja	- sygnalizator dźwiękowy, - komunikaty głosowe / muzyczne, - kierunkowskazy.
Czujniki	- 2 zewnętrzne skanery bezpieczeństwa z przodu oraz z tyłu robota z dynamicznymi zakresami uzależnionymi od prędkości poruszania, - 1 x głowica do odczytu nawigacji po linii, - kamera 3D na maszcie (lub z przodu) do wolumetrycznego wykrywania obiektów,
Nawigacja	- laserowa nawigacja LMS (Laser Mapping System) - system wizyjny (do śledzenia linii kolorowej i kodowej)

Kontrola i sterowanie	<ul style="list-style-type: none"> - dotykowy panel operatorski HMI, - 4 x wyłącznik awaryjny - z przodu i tyłu robota oraz po bokach na maszcie (2 x wyłącznik awaryjny - z przodu i tyłu robota w wersji bez masztu), - 2 x przyciski potwierdzenia resetu stopu awaryjnego (strona A + B), - 1 x włącznik zasilania, - 1 x przycisk START, - przewodowy pilot ręcznego sterowania.
Komunikacja	Wi-Fi 2,4 GHz
Prędkość maksymalna	Do 3.5 km/h
Maks. poziom nachylenia powierzchni	2%
Czas pracy w stanie gotowości	~ 40 h
Zakres temperatur pracy	od 5 °C do 45 °C
Zakres wilgotności	nieprzekraczająca 80%, bez kondensacji.
Masa całkowita (bez transporterów i masztu)	Około 150 kg
Przybliżone wymiary (Dł. x Sz. x Wy.)	900 x 600 x 350 mm

