



Robot mobilny MOBOT® eRunner 1


Autonomiczny robot mobilny, z którym zautomatyzujesz transport wewnętrzny. Idealny do przewożenia niewielkich, lekkich ładunków. Samodzielnie przemieszcza 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
- ▶ Do szpitali, biur, laboratoriów, lekkiej produkcji elektronicznej





 czas pracy do 8 h na jednym ładowaniu

 udźwig do 100 kg

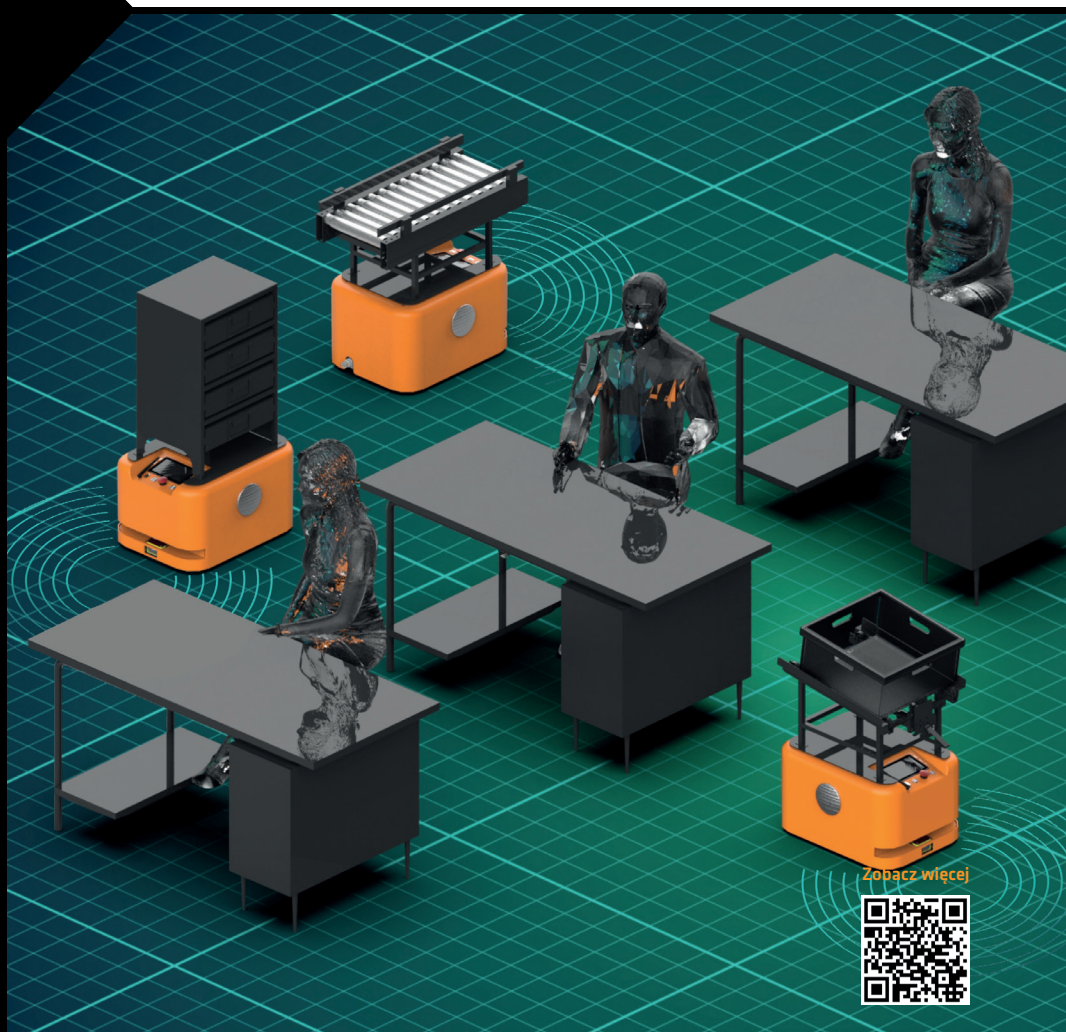
 komunikacja Wi-Fi

 wymiary 623 x 492 x 375 mm

 prędkość maks. 3 km/h

 system LMS, nawigacja po linii za pomocą systemu wizyjnego

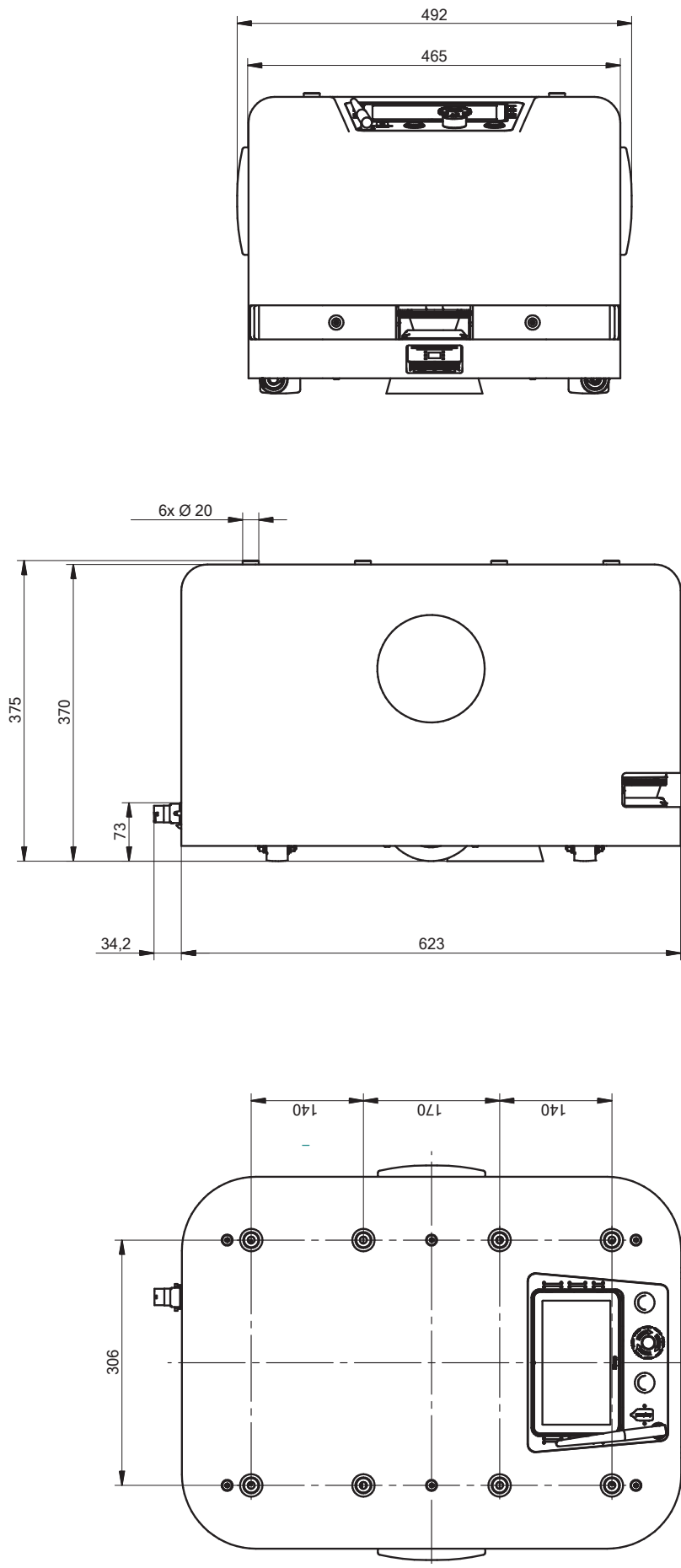
Przeznaczenie: mniejsze zadania transportowe w przemyśle, logistyce



Zobacz więcej



Model robota	MOBOT® eRunner 1
Ładowość i sposób transportu ładunku	
Sposób transportu ładunku	Mocowanie ładunku na górnej powierzchni robota za pomocą 8 śrub M10
Dopuszczalna łączna masa ładunku*	100 kg
Zasilanie	
Złącze ręcznego ładowania akumulatorów	TAK (24 V DC, max. 16 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 36 Ah /24 V
Ładowanie	Ładowarka 16 A/ 24 V podłączana ręcznie
Czas pracy przy pełnym obciążeniu	~ 8 h
Czas pracy w stanie gotowości	~ 40 h
Czas ładowania baterii	~ 2,5 h
Prędkość i osiągi	
Prędkość maksymalna	3 km/h
Moc nominalna	500 W
Kierunki ruchu	Ruch do przodu, 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)
Złącze	- Ethernet RJ45 - komunikacja z PC, MODBUS TCP/IP - Złącze I/O: wyjście zasilające 24 VDC (max. 2A) + 2 wej. + 2 wyj. (max. 0,5A) + CAN* * możliwość podłączenia opcjonalnego modułu rozszerzeń wej./wyj.
Napęd i sterowanie	
Napęd	2 x silnik BLDC, koła o średnicy 140 mm
Kontrola i sterowanie	- 1 x dotykowy panel operatorski 7" - 1 x wyłącznik awaryjny - 1 x przycisk potwierdzenia resetu stopu awaryjnego - 1 x włącznik zasilania - 1 x przycisk funkcyjny - 1 x złącze USB
Czujniki	
Czujniki	- 1 x system wizyjny do śledzenia linii - 1 x laserowy skaner 2D z funkcją bezpieczeństwa
Sygnalizacja	- 1 x buzzer - 1 x głośnik (komunikaty głosowe / muzyczne) - 2 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.)	623 x 492 x 375 mm
Masa całkowita (z akumulatorami)	~ 60 kg



Podane wymiary są wartościami orientacyjnymi i mogą ulec zmianie.



Akcesoria

Adapter do transportu skrzynek

Specjalny adapter zapewnia wygodny transport skrzynek oraz niewielkich elementów. Detale są umieszczone na odpowiedniej wysokości, ergonomicznej dla użytkownika.

To rozwiązanie maksymalizuje wydajność, optymalizuje przepływ materiału i pozwala lepiej wykorzystać dostępną przestrzeń.

Adapter z automatycznymi rolkami

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

To rozwiązanie maksymalizuje wydajność, optymalizuje przepływ materiału i pozwala lepiej wykorzystać dostępną przestrzeń.

Adapter z regałem

Specjalny adapter z regałem odpowiedni do transportu niewielkich elementów jak płytki PCB, komponenty elektroniki, kartonowe pudełka itp. Regał ma wysuwane półki umieszczone na odpowiedniej wysokości i pozycji, zapewniając użytkownikowi ergonomiczny dostęp.

To rozwiązanie maksymalizuje wydajność, optymalizuje przepływ materiału i pozwala lepiej wykorzystać dostępną przestrzeń.