



Robot mobilny MOBOT® MW eRunner 2


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
- ▶ Napęd omniskierunkowy zapewnia swobodę manewrów i skraca czas realizacji zadań
- ▶ Do szpitali, biur, laboratoriów, lekkiej produkcji elektronicznej





 czas pracy do 8 h
na jednym ładowaniu


 udźwig do 200 kg

 komunikacja Wi-Fi

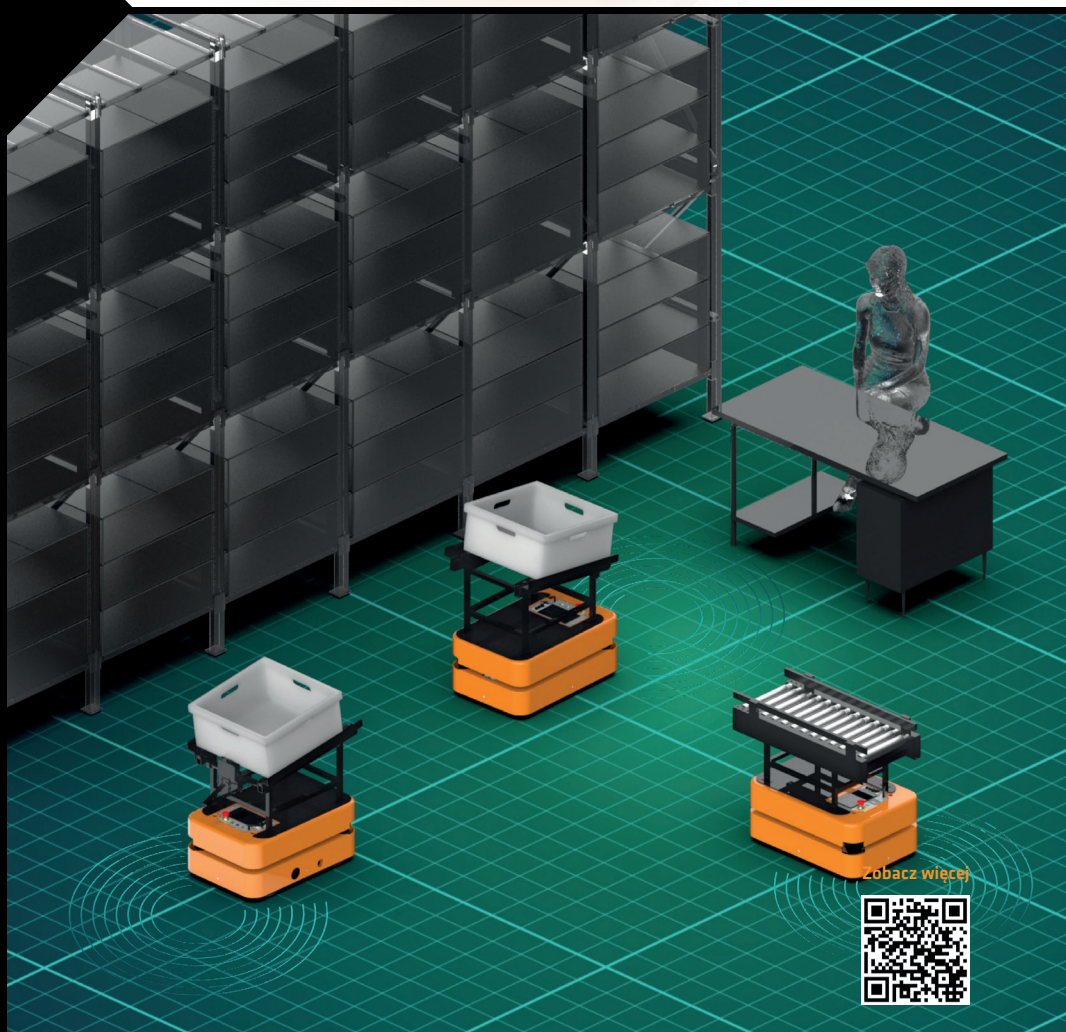
 wymiary
825 x 546 x 401 mm

 prędkość maks.
3,5 km/h

 system LMS,
nawigacja po linii za pomocą
systemu wizyjnego

 koła Mecanum
-ruch w każdym kierunku

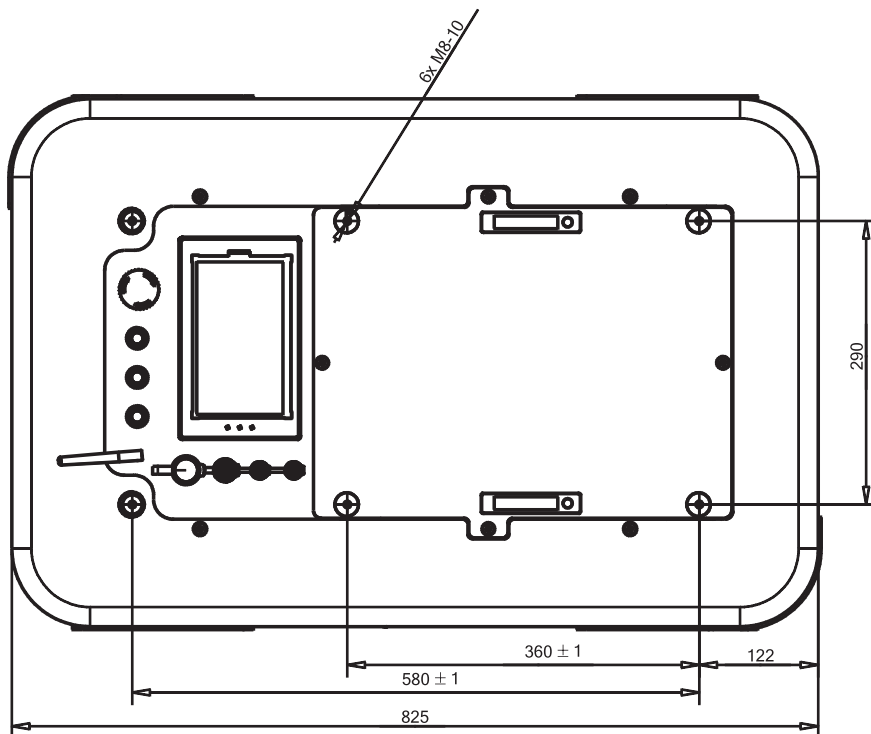
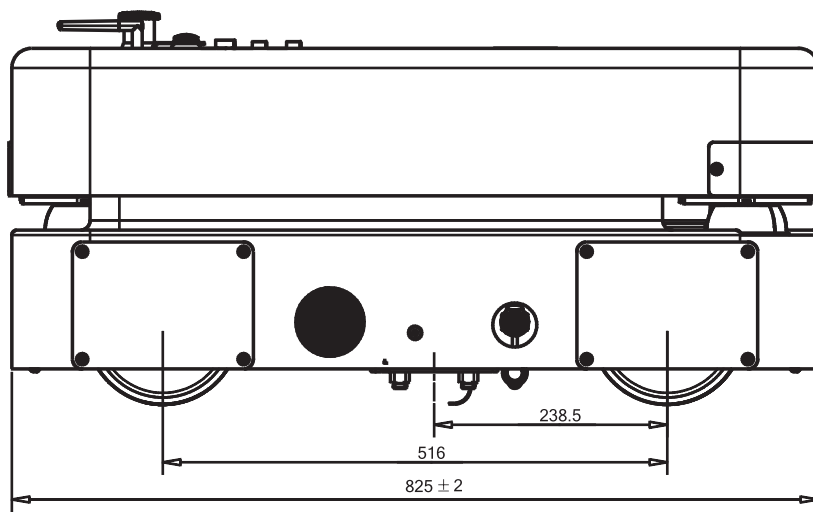
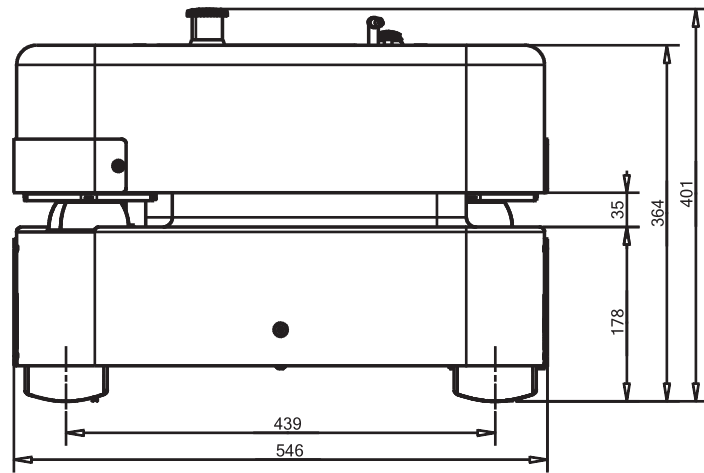
Przeznaczenie: mniejsze zadania transportowe w przemyśle, logistyce



Zobacz więcej



Model robota	MOBOT® MW eRunner 2
Ładowość i sposób transportu ładunku	
Sposób transportu ładunku	Mocowanie ładunku na górnej powierzchni robota za pomocą 8 śrub M8
Dopuszczalna łączna masa ładunku*	200 kg
Zasilanie	
Złącze ręcznego ładowania akumulatorów	TAK (48 V DC, max. 20 A)
Złącze automatycznego ładowania akumulatorów	Stykowe złącze montowane na spodzie robota pozwala na automatyczne doładowywanie akumulatorów w trakcie pracy
Zasilanie robota	Akumulator Li-Ion 1 x 32 Ah /48 V, opcjonalnie 2 x 32 Ah/ 48 V
Ładowanie	- Standardowa ładowarka 20 A podłączana ręcznie za pomocą złącza - Opcjonalny moduł styków do ładowania automatycznego
Czas pracy przy pełnym obciążeniu	~ 8 h
Czas pracy w stanie gotowości	~ 40 h
Czas ładowania baterii	~1,5 h (dla 1 baterii) ~3,5 h (dla 2 baterii)
Prędkość i osiągi	
Prędkość maksymalna	3,5 km/h
Moc nominalna	1000 W
Kierunki ruchu	Możliwość jazdy we wszystkich kierunkach, dzięki kołom Mecanum
Promień skrętu	Możliwość obracania się w miejscu
Maksymalny poziom nachylenia powierzchni	Ograniczony poprzez dopuszczalny kąt natarcia robota
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 - Załącze I/O: wyjście zasilające 24 VDC (max. 2A) + 2 wej. + 2 wyj. (max. 0,5A) + CAN - Opcjonalnie złącze mocy: wyjście zasilające mocy 24 VDC (max. 10A) + 2 wyjścia mocy (max. 10 A) - Opcjonalnie złącze zewnętrznego obwodu bezpieczeństwa
Napęd i sterowanie	
Napęd	4 x silnik serwo (bezszcotkowy), koła o średnicy 156,5 mm
Kontrola i sterowanie	- 1 x dotykowy panel operatorski 7" - 1 x wyłącznik awaryjny -1 x przyciski potwierdzenia resetu stopu awaryjnego - 1 x włącznik zasilania - 1 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	- 1 x buzzer - 1 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.)	825 x 546 x 401 mm
Masa całkowita (z akumulatorami)	~ 120 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 mobilnego 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.