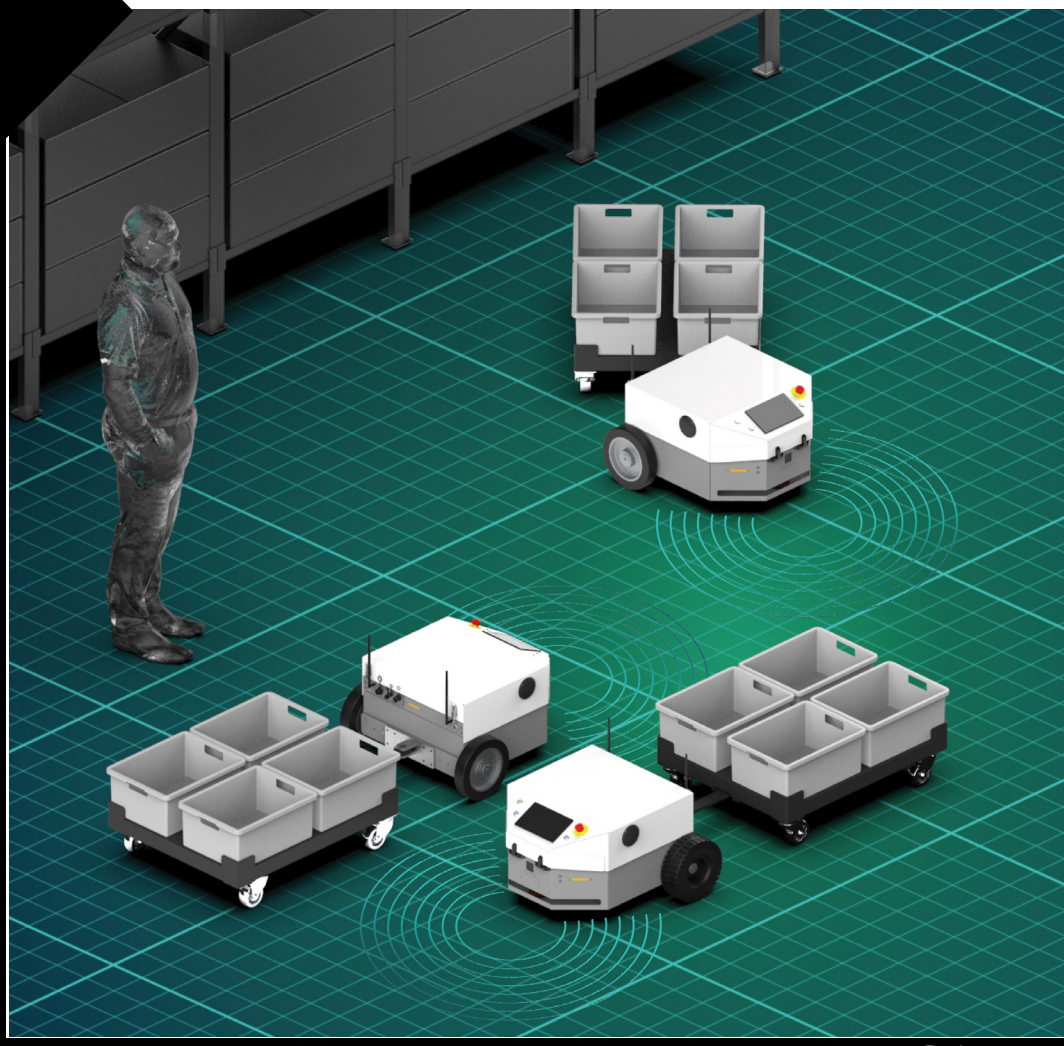
Robot mobilny MOBOT® TRANSPORTER T15

Autonomiczny robot mobilny służący do automatyzacji transportu i ciągnięcia ciężkich ładunków. Samodzielnie przemieszcza się po zaprogramowanej trasie.

- Doskonałe rozwiązanie do transportu ładunków między halami
- Bezpiecznie współpracuje z ludźmi przewożąc Twoje ładunki
- Zwiększa wydajność procesów i obniża koszty
- Stopień ochrony IP65 i specjalny skaner pozwalają na zastosowanie na zewnątrz
- Wymienny zaczep daje możliwość zastosowania różnorodnych wózków. Możesz rozbudować robota o szerokie spektrum funkcjonalności.



czas pracy do 80 min na jednym ładowaniu

maksymalna masa ciągniona do 1500 kg

komunikacja Wi-Fi

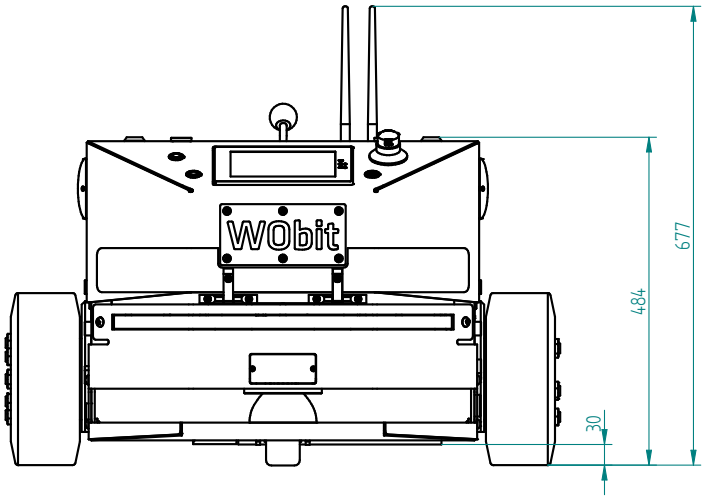
wymiary 1029 x 818 x 479 mm

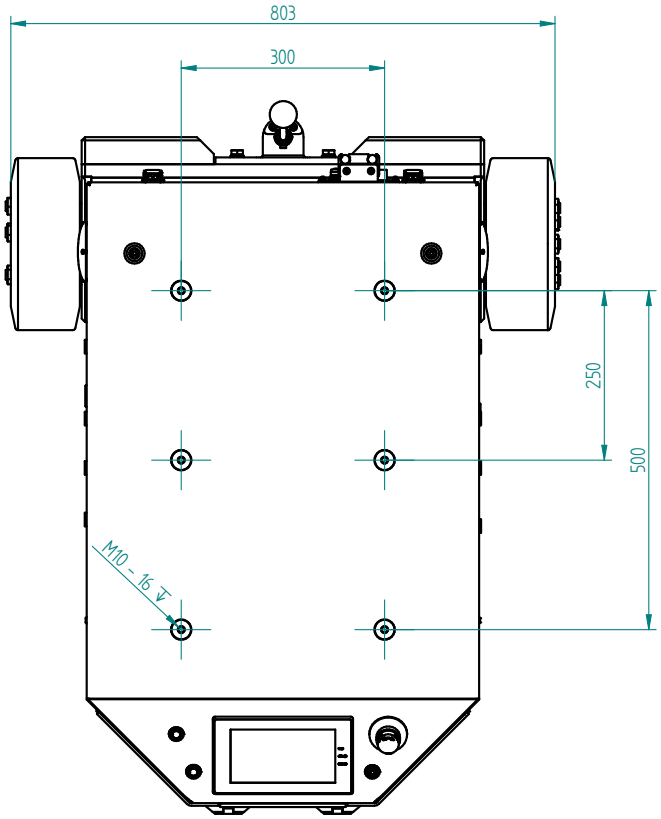
prędkość maks. 5 km/h

nawigacja system LMS

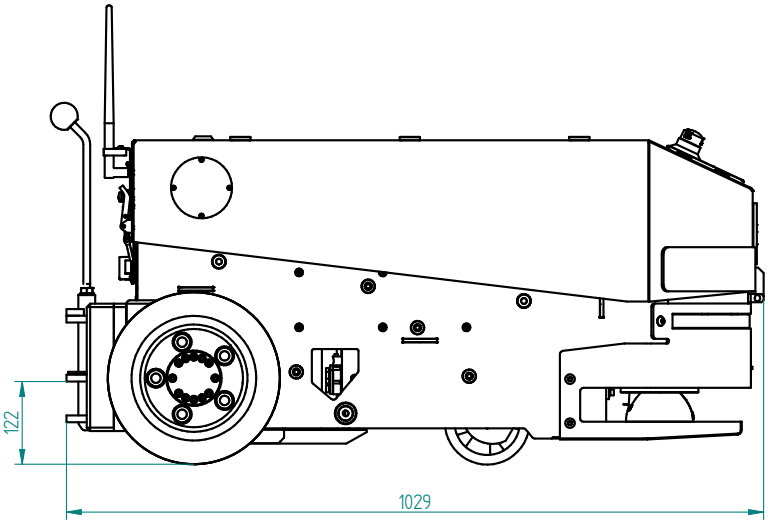
Przeznaczenie: do szpitali, produkcji przemysłowej, sklepów, lotnisk, logistyki

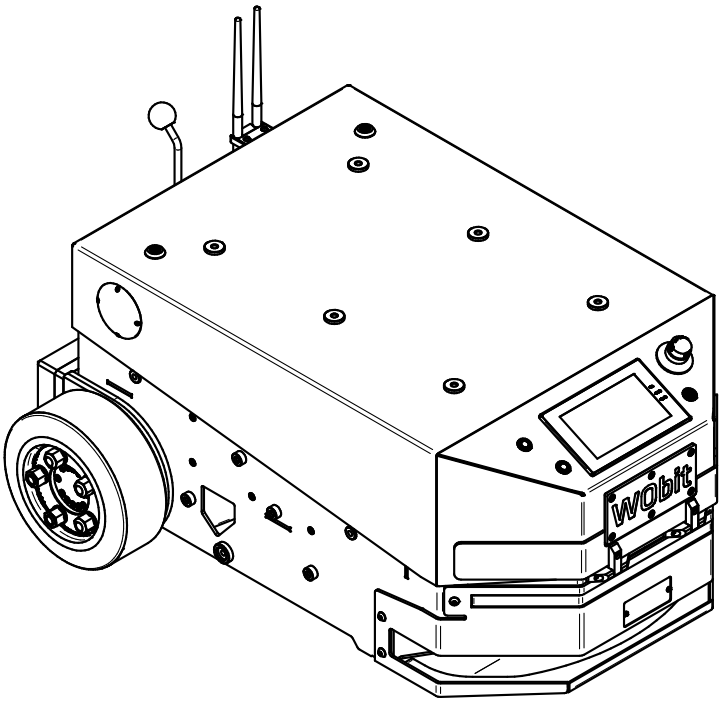
Model robota	MOBOT® TRANSPORTER T15
Ładowność i sposób transportu ładunku	
Sposób transportu ładunku	Robot ciągnie przyczepy; wymienny zaczep z tyłu robota
Dopuszczalna łączna masa ładunku ciągnionego	1500 kg
Zasilanie	
Złącze ręcznego ładowania akumulatorów	TAK
Złącze automatycznego ładowania akumulatorów	TAK System ładowania indukcyjnego baterii litowo-jonowych
Zasilanie robota	Niewymienny pakiet akumulatorów Li-Ion złożony z 2 lub 4 lub 6 akumulatorów
Ładowanie	- Ładowarka automatyczna z cewką stacjonarną: Wymiary ładowarki: 385x309x127 mm (wys. x szer. x głębokość) Wymiary cewki stacjonarnej: 50 x 250 x 15 mm (dł. x szer. x głębokość) Długość przewodu cewki stacjonarnej: 3 m
Średni czas pracy dla zestawu 4 baterii	Czas pracy: ~80 min* * Rzeczywisty czas pracy wózka jezdniowego bez operatora zależy m. in. od ilości baterii w zestwie, warunków pracy wózka, m.in. od przewożonego obciążenia, prędkości wózka, czy podłoża po którym się porusza, a także ilości zatrzymań spowodowanych przez wtargnięcie w strefy bezpieczeństwa skanera laserowego.
Czas ładowania baterii dla zestawu 4 baterii	Czas ładowania od 10 % do 100 %: ~40 min
Prędkość i osiągi	
Prędkość maksymalna	5 km/h
Moc nominalna	~3500 W
Kierunki ruchu	Ruch do przodu,skręcanie, obrót wokół osi kół napędowych
Promień skrętu	Możliwość obracania się w miejscu
Maksymalny poziom nachylenia powierzchni	Ograniczony poprzez dopuszczalny kąt natarcia robota, ~3°
Nawigacja	
Nawigacja	- Laserowa, inteligentna i autonomiczna nawigacja LMS* - Opcjonalny system wizyjny
Komunikacja	
Komunikacja	Wi-Fi 2,4 GHz, opcjonalnie przemysłowy moduł radiowy 2,4 GHz (RS232)
Złącza	- Ethernet M12 (4 pin) - komunikacja z PC, MODBUS TCP/IP - Złącze I/O: wyjście zasilające 24 VDC (max. 2A) + 2 wej. + 2 wyj. (max. 0,5A) + CAN* - Opcjonalnie złącze mocy: wyjście zasilające mocy 40...58 VDC (max.10A)+2 wyj. mocy (max. 10A) - Opcjonalnie złącze zewnętrznego obwodu bezpieczeństwa * możliwość podłączenia opcjonalnego modułu rozszerzeń wej./wyj.
Napęd i sterowanie	
Napęd	2x silnik serwo (bezszczotkowy), koła o średnicy 254 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
Czujniki	
Czujniki	- skaner laserowy 2D z funkcją bezpieczeństwa - skaner laserowy 2D do nawigacji - opcjonalnie czujnik 3D do wykrywania obiektów i kamera wizyna do pozycjonowania
Sygnalizacja	- 2 x głośnik (komunikaty głosowe / muzyczne) - 1 x taśma LED RGB - opcjonalnie Bluespot
Środowisko	
Zakres temperatur pracy	–25 °C ... +50 °C
Warunki otoczenia: Deszcz Opady śniegu Mgła	 10 mm/h 3 mm/h SWE, wodny ekwiwalent pokrywy śnieżnej ≥ 50 m (MOR, widoczność meteorologiczna)* * szczegółowe informacje określa instrukcja eksploatacji skanera
Stopień ochrony	IP65
Natężenie światła zewnętrznego	Światło halogenowe ≤ 12.000 lx (IEC 61496-3) Światło słoneczne ≤ 40.000 lx (IEC 61496-3)
Wymiary i masa	
Wymiary (Dł. x Sz. x Wy.)	1029 x 818 x 479 mm
Masa całkowita (z akumulatorami)	~ 340 kg





Podane wymiary są wartościami orientacyjnymi i mogą ulec zmianie.





Podane wymiary są wartościami orientacyjnymi i mogą ulec zmianie.