Robot mobilny MOBOT® FlatRunner MW (004)

Autonomiczny robot mobilny, z którym zautomatyzujesz transport wewnętrzny. Idealny do przewożenia bardzo ciężkich ładunków takich jak palety, paczki czy niewymiarowe detale. 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 omnikierunkowy zapewnia swobodę manewrów i skraca czas realizacji zadań
- Automatyzuje linie produkcyjne i intralogistykę
- Może transportować ramię robotyczne i współpracować z robotami paletyzującymi

8h — czas pracy do 8 h na jednym ładowaniu

1800 kg — udźwig do 1800 kg

Wi-Fi — komunikacja Wi-Fi

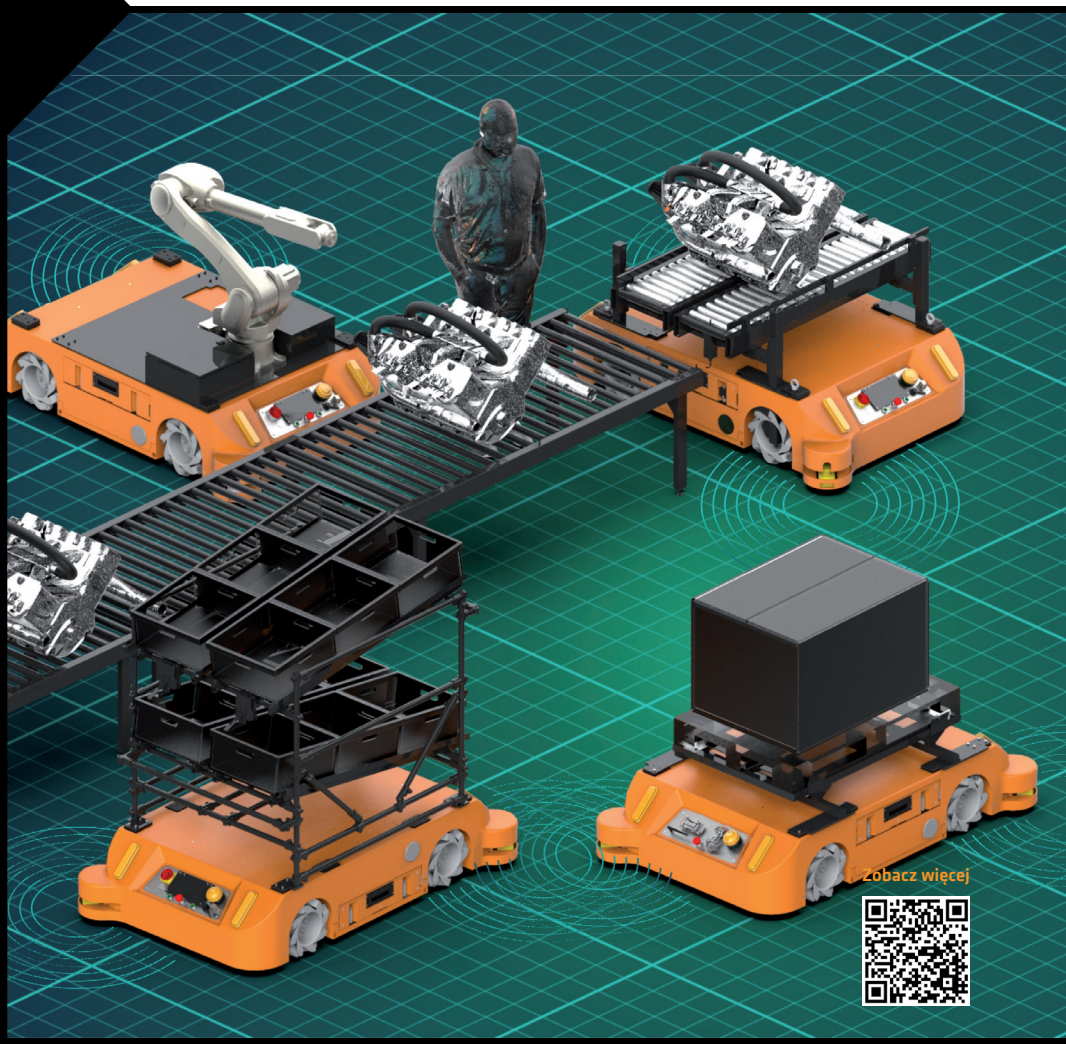
wymiary 1973 x 1254 x 420 mm

prędkość maks. 3,5 km/h

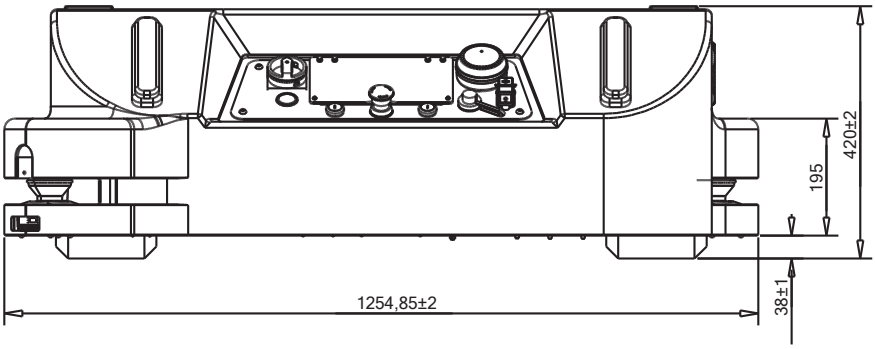
system LMS, nawigacja po linii za pomocą systemu wizyjnego

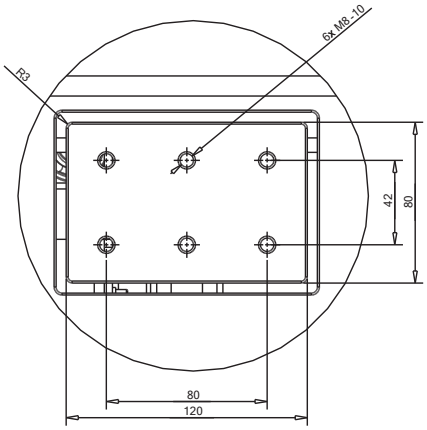
koła Mecanum -ruch w każdym kierunku

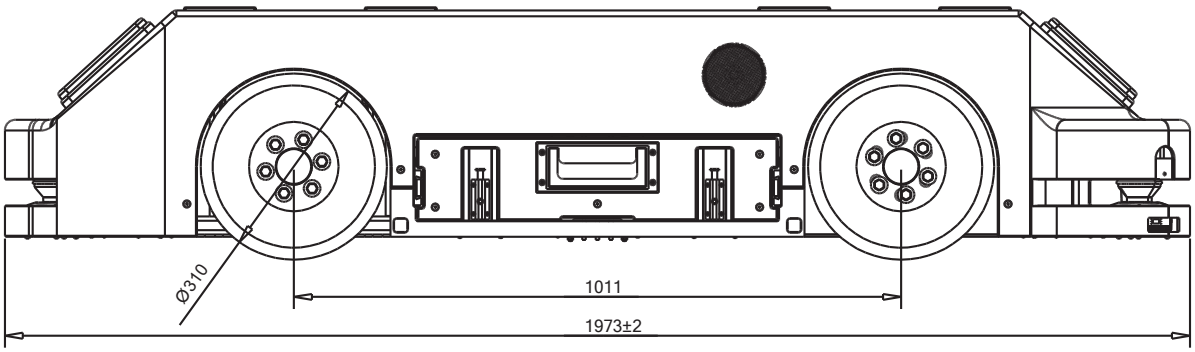
Przeznaczenie: transport bardzo ciężkich ładunków w przemyśle, logistyce

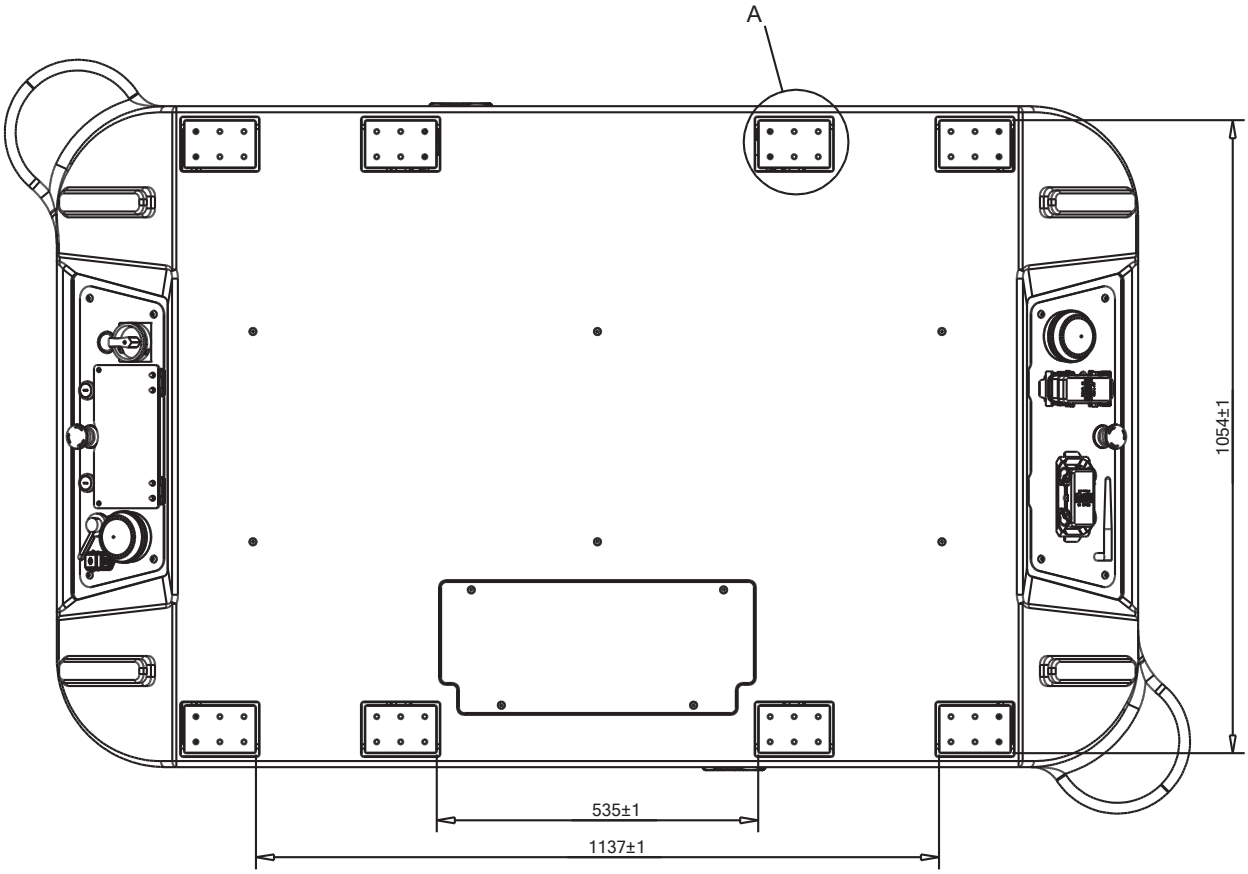


Model robota	**MOBOT®AGV FlatRunner MW (004)**
Ładowność i sposób transportu ładunku	
Sposób transportu ładunku	Mocowanie ładunku na górnej powierzchni robota za pomocą 4 śrub M8 lub z wykorzystaniem systemu unoszenia ładunku* *unoszenie ładunku na wysokość 70 mm (umożliwia uniesienie ładunku sięgającego do podłoża ponad skanery nawigacyjne i bezpieczeństwa)
Dopuszczalna łączna masa ładunku*	1800 kg
Zasilanie	
Złącze ręcznego ładowania akumulatorów	TAK (24 V DC, max. 50 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 158 Ah/ 12 V lub 4 x akumulator trakcyjny 158 Ah/ 12 V Akumulatory zamocowane w kasetach pozwalających na ich szybką wymianę w robocie
Ładowanie	- Ładowarka 50 A/ 24 V podłączana ręcznie - Opcjonalna stacja ładująca z ładowarką 50A/ 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	3,5 h / 7 h
Prędkość i osiągi	
Prędkość maksymalna	3,0 km/h
Moc nominalna	4500 W
Kierunek ruchu	Możliwość jazdy we wszystkich kierunkach, dzięki kołom Mecanum
Promień skrętu	Możliwość obracania się w miejscu
Maksymalny poziom nachylenia powierzchni	Ograniczony dopuszczalnym kątem 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)
Złącze	- 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	4 x silnik serwo (bezszczotkowy), koła o średnicy 310 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 funcyjny - 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.)	1973 x 1254 x 420 mm
Masa całkowita (z akumulatorami)	~750 kg









Podane wymiary są wartościami orientacyjnymi i mogą ulec zmianie.

Akcesoria

Adapter do transportu ramienia robotycznego

Jest to niesamowicie elastyczne rozwiązanie, zapewniające maksymalną mobilność i autonomiczną pracę robotów, które optymalizuje procesy produkcyjne. Robot FlatRunner MW przemieszcza ramię robotyczne do wymaganej lokalizacji i pozwala na jego precyzyjne działanie, nawet przy obróbce dużych detali.

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.

Stacja ładująca

Wózek transportowy do kaset z akumulatorami