

ROBOT BAZOWY TRANSPORTER



INSTYTUT TECHNOLOGII EKSPLOATACJI – PAŃSTWOWY INSTYTUT BADAWCZY W RADOMIU
ul. K. Pułaskiego 6/10, 26-600 Radom, tel. +48 364 42 41, fax +48 364 47 60
instytut@itee.radom.pl, www.itee.radom.pl

Specjalistyczny robot Transporter przeznaczony jest do zdalnego wykonywania zadań monitorowania i inspekcji obiektów technicznych różnego rodzaju, np. lotnisk, obiektów wojskowych, magazynów, elektrowni, zakładów chemicznych i petrochemicznych. Robot wyposażony jest w manipulator umożliwiający załadunek i rozładunek różnego rodzaju przedmiotów. Może być także wykorzystywany do transportu robotów Pathfinder. Konstrukcja robota umożliwi poruszanie się w różnych warunkach terenowych i atmosferycznych. Robot posiada zdolność poruszania się po standardowych schodach oraz przejazdu przez standardowe otwory drzwiowe. Robot sterowany jest bezprzewodowo, z poziomu aplikacji operatora z podglądem za pomocą kamery. Może współdziałać w grupie z robotami inspekcyjnymi Pathfinder oraz robotem Explorer.

Robot Transporter jest przeznaczony do wspomagania działań różnego rodzaju jednostek ratowniczych, jak również specjalistycznych jednostek wykonujących zadania inspekcji i monitorowania obiektów. Podstawowe funkcje Transportera obejmują:

- transport robotów Pathfinder do strefy ich działania,
- załadunek i transport różnego rodzaju ładunków,
- inspekcję wizyjną otoczenia.

Wymiary (S x D x W): 750 x 1050–1400 x 220–550 mm

Masa własna (bez układów wykonawczych i kosza transportowego): 100 kg

Nośność: 50 kg

Prędkość maksymalna: 6 km/h

Zasilanie: 24 V

Zasięg komunikacji: 50 m (w budynkach) lub 100 m (teren otwarty)

Lokalizacja położenia: GPS



Robot bazowy Transporter

KONTAKT

Zespół Marketingu
innowacje@itee.radom.pl
tel.: 48 36 49 211
fax: 48 36 44 749

WSPÓŁPRACA

Politechnika Śląska
Wydział Mechaniczny Technologiczny
Instytut Podstaw Konstrukcji Maszyn
w Gliwicach



Innowacyjne Systemy Wspomagania Technicznego
Zrównoważonego Rozwoju Gospodarki

PROPOZYCJA MARKETINGOWA

➤ sprzedaż produktu

