

MS-41-B03 中载型轨道机器人



规格参数

工件类型: 管道类

适应管径范围: $\geq 168\text{mm}$

最大扫查速度: 40mm/s

编码器精度: 1mm

无线控制距离: $\leq 25\text{m}$

定位系统: 北斗

输出电压: $24\text{V}\&48\text{V}$

供电系统: 锂电池供电

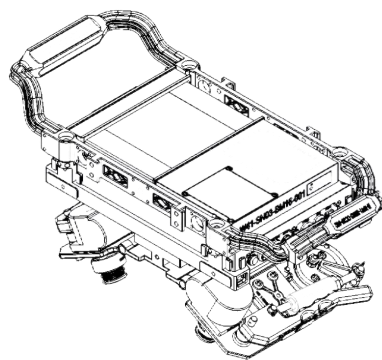
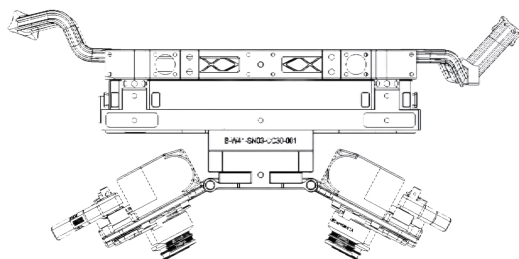
续航时间: $> 8\text{h}$

设备性能: IP65(防水防尘)

尺寸规格: $530\text{mm} \times 237\text{mm} \times 200\text{mm}$

设备净重: 11.25kg

使用环境: $-20\sim 50^{\circ}\text{C}$



产品配置

机器人主车体: 依据中生代霸主中华翼龙的仿生结构设计, 配置两台全独立的瑞士产MAXON电机(与火星探索车驱动电机同厂生产), 双翼尖装有AC双向锁紧-单连杆双柄结构的3D把手;

大容量锂电池&专用充电器: BBC-06大容量锂电池可提供8h+的强力续航, CA-17可同时为四块锂电池充电。

无线通讯模块: 基于无线通讯设计, 设备最大支持25m内无线、无损通信, 减少有线通讯线缆维修成本;

手控器: 用于远程无线控制机器人的运动, 如前进、后退、停止、急停等动作, 便于检测人员快速定位0点位置和缺陷确认;

钛合金轨道: 采用钛合金材质轨道, 具有强度高、密度小、机械性能好、韧性和抗腐蚀性好的优点, 独特的菱形孔, 配合高精度垫块, 具备重量轻、易于安装的特点, 可比传统轨道更轻便、精确地应用于现场;

产品特点

- 设备具有**重量轻**便的特点, 适合检测现场需要快速移动的应用场景, 其轻量化设计也便于携带。
- **一机多用**, 国产自研软件, 内置中英文界面, 具备二次开发接口, 用户可集成和拓展成像模块软硬件如AUT、AVT、ART等实现超声波检测、目视检测和射线检测等。
- 其**无线**功能具备以下核心特性: 一, 实现25m内的全无线数据传输, 确保高效的运动控制与数据采集; 二, 锂电池供电, 减少线缆生产及维护成本; 三, 作业时无需人为干预, 适应工况复杂恶劣的工作环境。
- 独特的MTR功能支持**多机联动控制**, 即通过一台中控PC可同时控制多台机器人按照各自设定的运动轨迹同时运动, 如长输油气管线AUT检测的五检两校作业、多工件同时检测、多检测方式同时成像等。

