

Mobiles mobiMS Motion-System

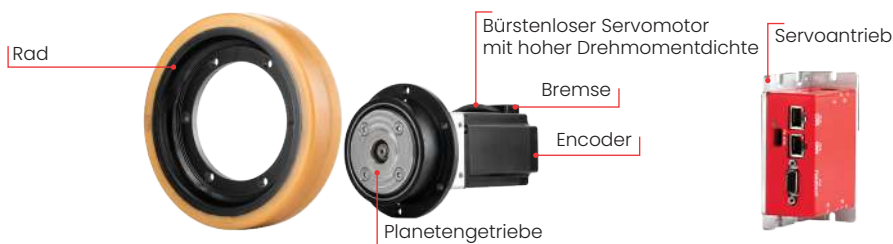
Das optimierte Radantriebssystem für fahrerlose Transportfahrzeuge und autonome mobile Roboter



Das **mobiMS** Motion-System ist ein umfassendes und einsatzbereites Radantriebssystem, das für die Anforderungen von fahrerlosen Transportfahrzeugen und autonomen mobilen Robotern entwickelt und optimiert wurde.

Kosten- und platzsparendes Design

Kompakter Servoantrieb und Getriebemotor mit integrierter Bremse und Encoder ermöglichen Platzersparnis für andere Komponenten und vereinfachen die Verkabelung und die mechanische Auslegung des mobilen Fahrzeugs.

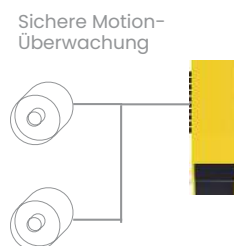


Robustes Design für mobile Anwendungen

Starke Abtriebslager und ein stoß- und schwingungsfestes Servosystem sorgen für eine kraftvolle Radtraktion und hohe Lebensdauer auf unebenen Oberflächen.

Anschluss an SPS oder modulare Sicherheitssteuerung möglich

STO gemäß SIL3/PL e kann an eine Master-Motion-SPS-Steuerung oder eine modulare Sicherheitssteuerung angeschlossen werden. Zwei Motor-Encodersignale A quad B RS422 können zur sicheren Motion-Überwachung und Minimierung der Designkomplexität des fahrerlosen Transportfahrzeugs mit der modularen Sicherheitssteuerung verkettet werden.



Ruhiger Lauf bei verschiedenen Drehzahlen

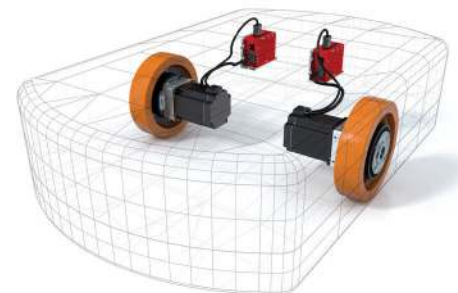
Beherrschbarkeit des fahrerlosen Transportfahrzeugs über einen weiten Geschwindigkeitsbereich und damit Gewährleistung eines ruhigen Laufs auch bei niedrigen Geschwindigkeiten.

Geringer Stromverbrauch

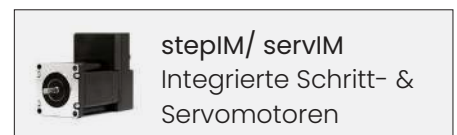
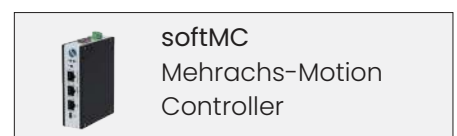
Ein Servosystem mit geringem Stromverbrauch minimiert die Aufladezyklen und sorgt für eine größere Reichweite der Mobilität.

Wichtigste Vorteile

- Für die Anforderungen von fahrerlosen Transportfahrzeugen entwickelt und optimiert
- Hohe Langlebigkeit auf unebenen Oberflächen - stoß- und schwingungs-fest
- Kompakt für eine einfache Anpassung an die Größenbeschränkungen bei fahrer - losen Transportfahrzeugen
- STO-Funktion für sicheren Betrieb und Konnektivität für modulare Sicherheit
- Energieeffizient mit geringem Stromverbrauch






Zugehörige Produkte

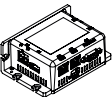


mobiMS Produktangebot

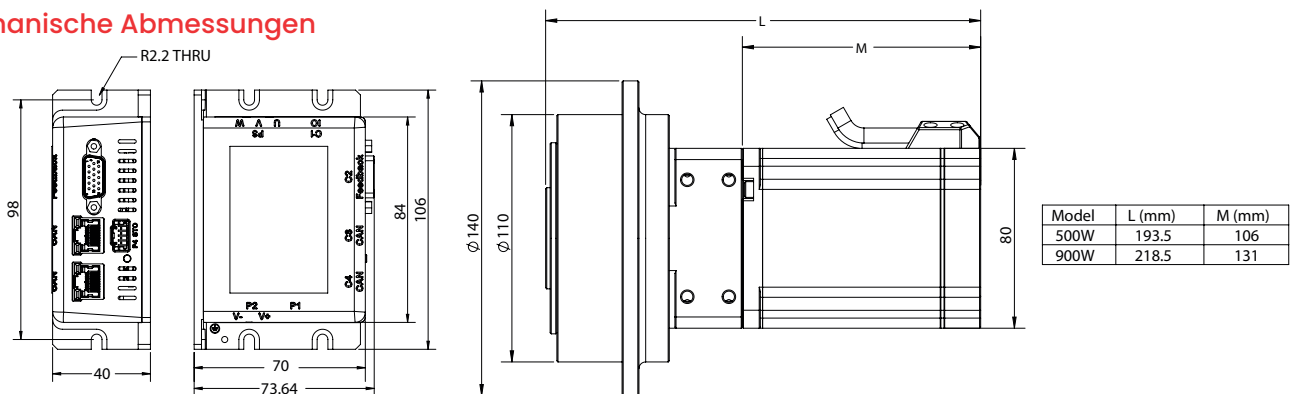
Der mobiMS ist ein einsatzbereites Radantriebssystem, das mit oder ohne montiertes Rad bestellt werden kann.

- Die Rahmengröße des Motors beträgt 80 mm. Eine Bremse ist im Lieferumfang enthalten.
- Die Getriebe haben ein Übersetzungsverhältnis von 1:22,5. Andere Motor/ Getriebe-Kombinationen sind auf Anfrage erhältlich.
- Die Motoren haben die Schutzart IP40.
- Die maximale Belastung der Räder beträgt 900 kg bei 1,1 m/sec. und 600 kg bei 2,8 m/sec.
- Andere Optionen und Kombinationen sind auf Anfrage erhältlich.

	mobiGm Getriebemotor	Modell	Nenn Drehmoment / max. Drehmoment	Nenn Drehzahl	Motorspannung	Motorleistung
	200 mm Rad	GM-010120	28/84 Nm	1,58 m/sec.	24 VDC	500 W
		GM-010320	36/119 Nm	1,67 m/sec.	48 VDC	900 W
	165 mm Rad *Auf Anfrage erhältlich	GM-010116*	28/84 Nm	1,26 m/sec.	24 VDC	500 W
		GM-010316*	36/119 Nm	1,34 m/sec.	48 VDC	900 W
	Ohne Rad	GM-010100	28/84 Nm	151 U/min	24 VDC	500 W
		GM-010300	36/119 Nm	191 U/min	48 VDC	900 W

	servSD Servoantrieb	Modell	Eingangsbus	Eingangslogik	Dauerstrom	Spitzenstrom
	CANopen® Servoantrieb Digitaler IN/OUT: 4/2 Rückführung: SSI-Encoder / Inkrementalgeber mit Hallsensor	SD01-030	24 VDC	24 VDC	30 A _{eff}	100 A _{eff}
		SD01-025	48 VDC	24 VDC	25 A _{eff}	80 A _{eff}

Mechanische Abmessungen



mobiMS_DEF_2021_V1

Optimierte STXI Motion-Lösungen für mobile Anwendungen

Mit mehr als drei Jahrzehnten Erfahrung können wir dank unseres Know-hows in der Anwendung und unserer verschiedenen Bausteine Produkte und Lösungen anbieten, die integriert, miteinander verbunden und auf die Anforderungen der jeweiligen Anwendung zugeschnitten sind. Kontaktieren Sie uns für eine optimale Motion-Lösung, die Ihren Anforderungen an fahrerlose Transportfahrzeuge entspricht.



Angepasste Getriebemotoren für ein fahrerloses Transportfahrzeug



Integrierte Schrittmotoren für zusätzliche Achsen in einem autonomen Roboter zur Auftragsabwicklung



Kundenspezifischer Motion-Controller für einen mobilen Picking-Roboter

