

Variationen



2WD CENTER



4WD AU



2WD MAX



2WD MAX-PLUS



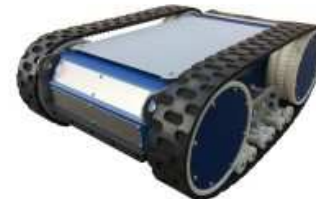
2WD MEGA MAX



4WD MAX



6WD MAX



RT AU



RT MAX

Konzept

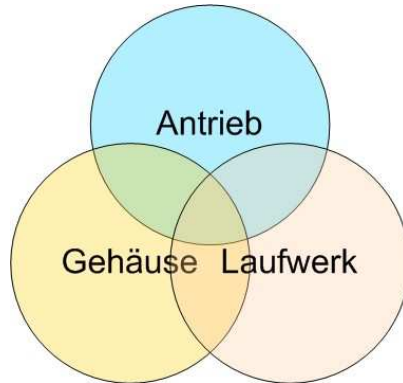
Cu-Chassis-XT ist eine modular skalierbare Konstruktion für mobile Roboter.

Die Roboterplattform ist ein Ergebnis aus der Praxis. Entstanden aus verschiedenen Projekten, ist die Plattform ein Ergebnis aus praktischen Anwendungen heraus.

Gebaut für den Einsatz in Industriequalität, können die Fahrzeuge für unterschiedliche Anforderungen aufgebaut sein.

Optimiert für eine unkomplizierte Verwendung ist Cu-Chassis-XT eine solide Roboterplattform im Hinblick auf alltagstaugliche Geräte.

Entwickelt für Anwendungen im Außenbereich können die Plattformen in raue Betriebsumgebungen eingesetzt sein. Die Anwendung kann darüber entscheiden wie die Plattformen beschaffen sind.



Antrieb

Industrieantriebe mit Motoren und Getrieben

Gehäuse

Geschlossene Aluminiumgehäuse.

Laufwerk

Räder, Ketten und Ausleger.

Die skalierbaren mechanischen Module wie **Gehäuse**, **Motoren** und **Laufwerk**seinheiten machen die Plattform zu unserem Werkzeug für individuelle Roboterplattformen.

CU-CHASSIS-XT

Roboterplattform nach Maß

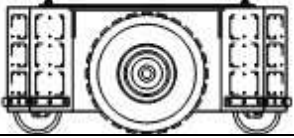


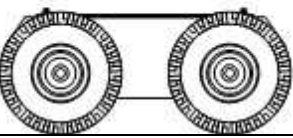
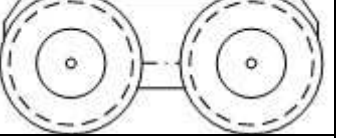


Direkt in den Einsatz mit CU-Chassis-XT

Die Anforderungen für den Einsatz entscheide darüber wie das Fahrzeug aufgebaut und beschaffen ist. Neben der Mechanik können Elektronik, Software und Anbauteile für eine direkte Verwendung maßgeschneidert und fertig integriert sein. Wir bauen das Fahrzeug fertig auf.

Standard-Fahrzeuge

Zur Fahrzeugkonstruktion gibt es eine Reihe von Standardfahrzeugen. Diese Fahrzeuge sind jeweils Basis für ein individuelles Fahrzeug nach Maß.

| Fahrzeug | 2WD-CENTER | 2WD-MAX / 2WD-MAX.PLUS | 2WD-MEGA-MAX | 4WD-AU | 4WD-MAX |
|-----------------------------|---|--|---|---|---|
| Skizze |  |  |  |  |  |
| Antriebskonzept | 2WD | 2WD | 2WD | 4WD 4x4 AWD | 4WD 4x4 AWD |
| Abmessungen(LxBxH) | 595x530x270mm | 691x650x300mm | 691x900x300mm | 620x580x260mm | 680x580x300mm |
| Leergewicht ¹⁾ | ±25-30kg | ±28-32kg | ±35-40kg | ±30-35kg | ±30-45kg |
| Zuladung | ±50kg | ±100kg | ±100kg | bis 50kg | bis 50-100kg |
| Gesamtgewicht | ±80kg | ±150kg | ±150kg | ±85kg | ±145kg |
| Geschwindigkeit | ±5km/h (±1.4m/s) | ±3-7km/h (±1-2m/s) | ±3-7km/h (±1-2m/s) | ±3km/h (±1m/s) | ±3-7km/h (±1-2m/s) |
| Bodenfreiheit | 50mm | 100mm | 100mm | 70-80mm | 90-100 mm |
| Antriebsräder | 260mm (3.00-4) | 300mm (4.00-4) | 300mm (4.00-4) | 260mm (3.00-4) | 300mm (4.00-4) |
| Stützrollen | 100mm | 200mm | 200mm | - | - |
| Anzahl Motoren | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 |
| Motorleistung | ±250W | ±500W | ±500W | ±500W | ±500W |
| Betriebsspannung | 24V | 24V | 24V | 24V | 24V |
| Akkukapazität | 14Ah | 17Ah | 40Ah | 12Ah | 17Ah |
| Wenderadius ²⁾ | ±600mm | ±1200mm | ±1400mm | ±830mm | ±920mm |
| Steigfähig ⁴⁾ | 30° | 30° | 30° | 45° | 45° |
| Schallpegel A ³⁾ | 45-50dB | 45-50dB | 45-50dB | 60-65dB | 45-50dB |
| Schallpegel B ³⁾ | 60-70dB | 60-70dB | 60-70dB | 60-70dB | 60-70dB |

1) Gewichtsangabe ohne Akkus.

2) Drehen auf der Stelle möglich.

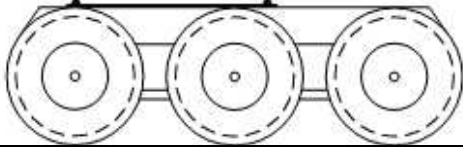
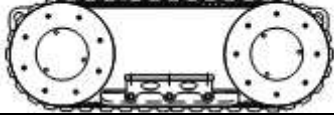
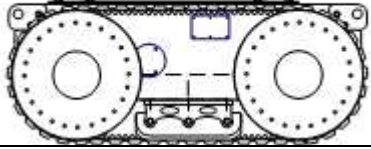
3) Gemessen in 1 Meter Entfernung.

4) Abhängig von Zuladung und Untergrund.

| Eigenschaften | techn. Eigenschaften | Standard Erweiterungen |
|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> - wind- und wetterfest - spritzwassergeschützt - geländegängig - geräuscharm | <ul style="list-style-type: none"> - robuste Aluminiumbauweise - Standardbereifung - Industrieantriebe - Kettentransmission - großzügig dimensionierte Bauteile | <ul style="list-style-type: none"> - Stoßfänger - Panels u.a. für Sensoren - Kranösen - Akku-Ladeanschluss - Fahrzeugelektronik |

Anpassung und Optimierung

Die technischen Eigenschaften der Fahrzeuge können individuell angepasst sein. Die Basis-Fahrzeuge bieten jeweils eine Plattform für optimierte Anwendungen.

| Fahrzeug | 6WD-MAX | RT-AU | RT-MAX |
|-----------------------------|---|--|---|
| Skizze |  |  |  |
| Antriebskonzept | 6WD 6x6 AWD | RT (Kettenfahrzeug) | RT (Kettenfahrzeug) |
| Abmessungen(LxBxH) | 1000x650x320mm | 620x580x260mm | 691x650x300mm |
| Leergewicht ¹⁾ | ±45-50kg | ±30-35kg | ±28-32kg |
| Zuladung | ±100kg | bis 50kg | ±100kg |
| Gesamtgewicht | ±150kg | ±85kg | ±150kg |
| Geschwindigkeit | ±5-10 km/h (±1.4-2.7m/s) | ±3km/h (±1m/s) | ±3-7km/h (±1-2m/s) |
| Bodenfreiheit | 100mm | 70-80mm | 100mm |
| Antriebsräder | 300mm (4.00-4) | Ketten 50 – 80mm | Ketten 50 – 80mm |
| Stützrollen | - | - | - |
| Anzahl Motoren | 2-4 | 2 | 2 |
| Motorleistung | ±500W | ±500W | ±500W |
| Betriebsspannung | 24V | 24V | 24V |
| Akkukapazität | 34Ah | 28Ah | 17Ah |
| Wenderadius ²⁾ | ±1300mm | ±830mm | ±1200mm |
| Steigfähig ⁴⁾ | 45° | 45° | 30° |
| Schallpegel A ³⁾ | 50-55dB | 60-65dB | 45-50dB |
| Schallpegel B ³⁾ | 65-75dB | 60-70dB | 60-70dB |

- 1) Gewichtsangabe ohne Akkus.
2) Drehen auf der Stelle möglich.
3) Gemessen in 1 Meter Entfernung.
4) Abhängig von Zuladung und Untergrund.

| | | mögliche Erweiterungen |
|--|--|--|
| | | <ul style="list-style-type: none"> - Drehgeber (Odometriesensoren) - pannensichere Bereifung - Softwarepaket RC / Seriell / BUS / Ethernet - FPV Kameras - Kettenausleger (Flipper) |