

IBIS

IBIS jest robotem do zastosowań pirotechnicznych i bojowych. Przystosowany został do operacji w trudnym i zróżnicowanym terenie (piach, podłoże skalne). Duża prędkość robota umożliwia dynamiczne przeprowadzanie akcji. Manipulator robota zapewnia duży zasięg działania, a zastosowane rozwiązania napędów zapewniają płynność ruchu każdego członu w pełnym zakresie prędkości.

Unikalne cechy robota IBIS

- Duża prędkość robota (10 km/godz.).
- Sześciokołowy układ jezdny platformy mobilnej.
- Każde z kół posiada niezależny napęd.
- Przednia oś może przemieszczać się niezależnie od kadłuba robota (górze-dół). Istnieje możliwość zablokowania lub włączenia tej opcji przez operatora.
- Zastosowane w konstrukcji zawieszenia wahacze zapewniają bardzo dobrą przyczepność robota do podłoża w każdych nawet najtrudniejszych warunkach terenowych.
- Duży udźwig ramienia robota (15 kg – przy rozłożonym ramieniu i 50 kg przy ramieniu złożonym).
- Zasięg manipulatora wraz z chwytakiem wynosi ponad 3 m.
- Możliwość sterowania robotem poprzez światłowód.
- System kontroli robota umożliwia jednocześnie i niezależne sterowanie wszystkimi jego napędami.
- System autodiagnostyczny wykrywa na bieżąco wszelkie usterki i wyświetla komunikaty tekstowe o nich na pomocniczym monitorze LCD.
- Przystosowanie do współpracy z różnorodnym wyposażeniem dodatkowym m.in.: wyrzutnikami pirotechnicznymi, strzelbami gładko lufowymi, czujnikami skażeń chemicznych i radioaktywnych, magistralą do zdalnej detonacji ładunków wybuchowych, nożycami do cięcia drutu kolczastego, wiertarkami, urządzeniami rejestrującymi oraz uzbrojeniem strzeleckim wszelkich kalibrów.



Dane techniczne:

Lp.	Parametr	Wartość
1	Masa	350 kg
2	Szerokość	890 mm
3	Długość	1350 mm
4	Wysokość	1100 mm (z uwzględnieniem złożonego ramienia i anten)
5	Prędkość maksymalna	10 km/godz.
6	Liczba stopni swobody	7
7	Obrót podstawy manipulatora	400°
8	Obrót ramienia dolnego	220°
9	Obrót ramienia górnego	220°
10	Ramię wysuwne	0,5 m
11	Obrót nadgarstka	220°
12	Obrót szczęk chwytaka	nieskończony
13	Zacisk szczęk chwytaka	0-360 mm
14	Maksymalny udźwig manipulatora	50 kg
15	Maksymalny wysięg manipulatora	3150 mm
16	Masa stanowiska operatorskiego	15 kg
17	Sterowanie	radio/światłowód
18	Czas pracy z baterii	min. 4 godz. + w zależności od wykonywanej misji
19	Zasięg radiowy w terenie otwartym	do 1000 m