

# PIAP SCOUT MAŁY ROBOT DO ROZPOZNANIA

**PIAP SCOUT** to urządzenie zaprojektowane z myślą o szybkim rozpoznaniu terenu i miejsc trudnodostępnych, tj.: podwozia pojazdów, miejsca pod fotelami w środkach transportu, wąskie pomieszczenia lub szyby wentylacyjne.

Mały robot do rozpoznania porusza się za pomocą układu hybrydowego, gąsienicowo - kołowego, a w razie potrzeby istnieje możliwość łatwego zdemontowania kół jezdnych.

Solidna konstrukcja o niewielkich gabarytach i małej masie wraz z dynamicznym systemem napędowym zapewnia wysoką manewrowość i dużą prędkość robota (7 km/godz.).

Zastosowania robota mogą być z wielokrotnościę poprzez montowanie na jego bazie mobilnej dodatkowych urządzeń tj.: manipulator z chwytakiem, kamery, dodatkowe przednie gąsienice uchylne, uchwyty i okablowanie do bezodrzutowego działka pirotechnicznego, urządzenie cyfrowe i okablowanie do nagrywania przebiegu akcji, czujnik skażeń chemicznych, urządzenie rentgenowskie czy kabel światłowodowy z nawijarką, magistrala do zdalnego odpalania ładunków pośrednich, nożyce elektrohydrauliczne.

## Unikalne cechy robota PIAP SCOUT

- Małe gabaryty pozwalają na szybką inspekcję trudnodostępnych terenów i pomieszczeń.
- Koła robota mogą być łatwo zdemontowane. Pozwala to na zmniejszenie gabarytów robota, a co za tym idzie umożliwia prowadzenie akcji w trudnodostępnych przestrzeniach.
- Niewielka masa robota ułatwia transport i przenoszenie robota (np. w plecaku wojskowym).
- Dzięki zastosowanym napędom, robot sprawnie pokonuje nierówności terenu i przeszkody o kącie nachylenia do 45°.
- Modułowa konstrukcja robota pozwala na szybką i łatwą zmianę dodatkowego oprzyrządowania.
- Za pomocą manipulatora robot może transportować pakunki o wadze od 2 kg do 5 kg.
- Stanowisko operatorskie (w formie małej i lekkiej walizki) umożliwia sterowanie robotem i wyposażeniem dodatkowym robota.
- Opcjonalne wykorzystanie transmisji światłowodowej umożliwia zdalne sterowanie pracą robota z bezpiecznej dla operatora odległości, nawet w środowisku o dużym poziomie zakłóceń elektromagnetycznych.



## Dane techniczne:

Lp.	Parametr	Wartość
1	Masa robota	16,5 kg
2	Masa stanowiska operatorskiego	13,5 kg
3	Szerokość	480 mm-550 mm (w zależności od użytych kół)
4	Długość	600 mm
5	Długość robota + przednie gąsienice	750 mm
6	Wysokość	190 mm
7	Prędkość maksymalna	ok. 7 km/h.
8	Maksymalny udźwig manipulatora	2 – 5 kg
9	Sterowanie	radio
10	Zasięg radiowy w terenie otwartym	do 500 m