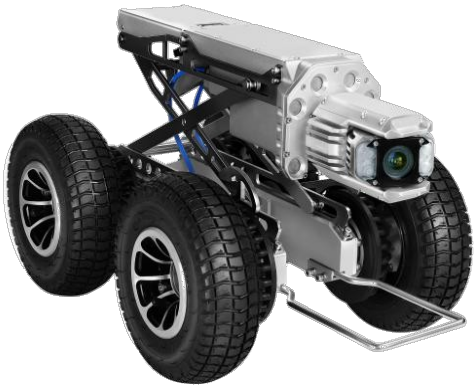
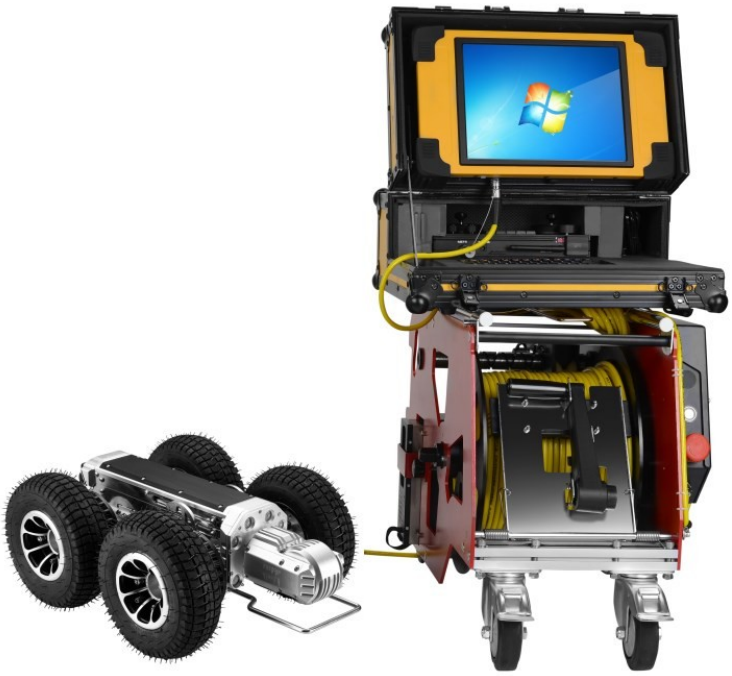
AL Electronic
we develop the future

S200C Robot per ispezione condutture e aree a rischio





Introduzione

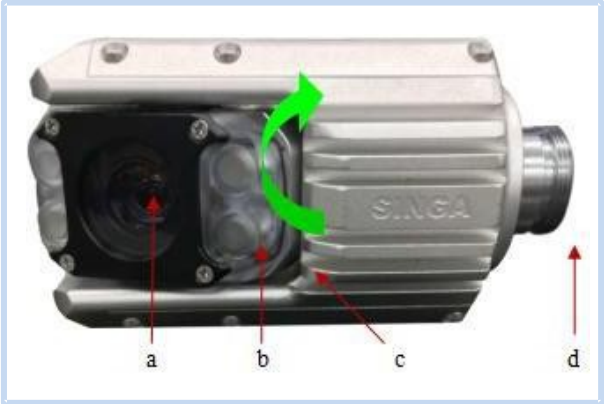
Campi di applicazione

Il robot viene utilizzato per ispezionare condutture e ambiente industriale a rischio,
Costruzioni, caldaie, condutture, canali di cavi sotterrati, ambienti inquinati dove vietato l'ingresso all'uomo, aree a rischio radiazioni, stoccaggio di materiali nocivi e altro.
La situazione ispezionata verrà registrata, fotografata e generare report dettagliati.

II. Parti e specifiche tecniche

- **Camera 90 mm**

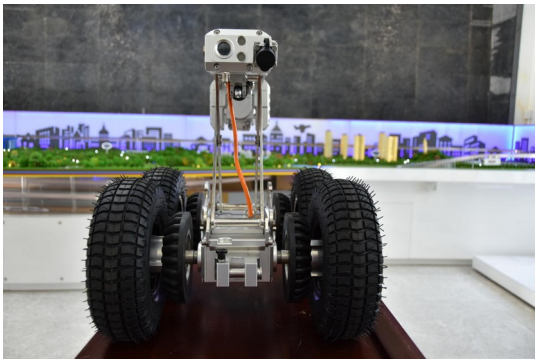
1). Sensore di immagine: 1/3 Panasonic COMS; Risoluzione: 1080P; Illuminazione: 0,01 LUX;
2). Zoom: 120 X (10X ottico, 12X digitale);
3). Illuminazione: 10 LED alta intensità 4 da 3w, 6 da 4w
4). Rotazione assiale 360°, Rotazione radiale 270°;
5). Auto focus;
6). Temperatura operativa : -20 - 55 C°
7). Diametro: 90 mm, lunghezza: 165 mm;
8). Peso: 1.4KG;
9). Protezione all'acqua: IP68.



a, fronte camera - b, illuminazione principale - c, emisfero - d, connettore

2. S200C Sistema di Trazione

1) Adatto per condutture da 200 a 2.000 mm, dotato di auto sollevamento fino a 200 mm di altezza;
2) Tensione di lavoro: 48V;
3) Velocità di movimento: 0-18m/minuto, 4 ruote di trazione trainate con motori fabbricati in Svizzera da 270W;
4) I doppi motori possono girare a sinistra/destra;
5) Pendenze superabili: oltre 30°; peso 20KG;
6) Il circuito pressurizzato viene riempito di gas puro pressione 8-12PSI e lavorare fino a 10 metri immerso in acqua;
7) Livello di protezione all'acqua: IP68;
8) Temperatura operativa: -20°C-55°C
9) dimensioni come da foto di seguito.
10) Camera posteriore



Vista camera frontale

Altezza sollevamento camera:200mm

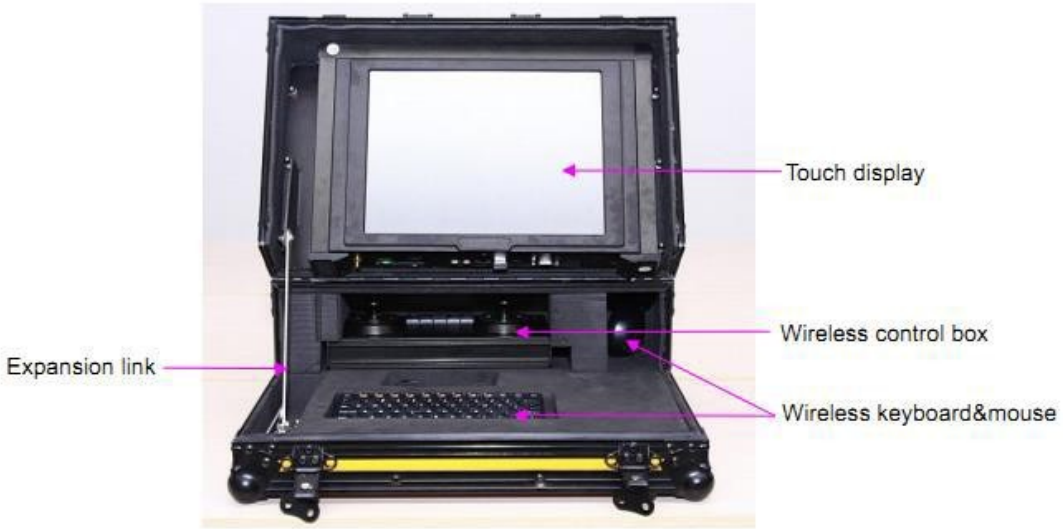
Ruote: sono disponibili 2 set di ruote opzionali (ogni set 4 ruote).

Ruote pneumatiche da 210mm

Ruote in gomma dentellate di 130mm

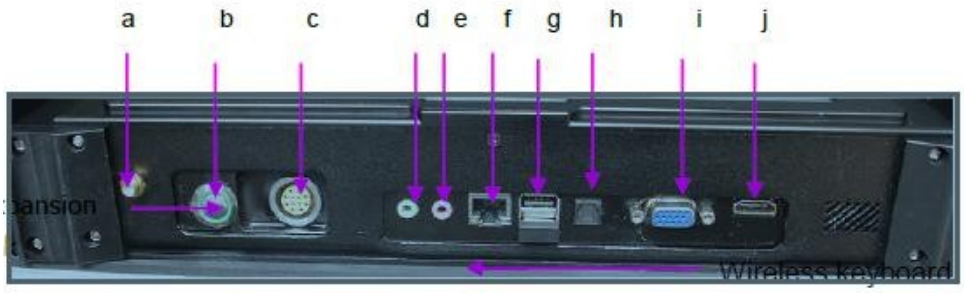
3. Unità di controllo con display da 12.1’’

1). Unità di controllo: display LCD 12,1”
2). Display: distanza, pressione, angolo del cingolo, velocità, ecc;
3). Pixel: 1024*768;
4). Movimenti: avanti/indietro, rotazione sinistra/destra, rotazione assiale della camera anteriore, La camera si eleva e si abbassa, mentre il display mostra il livello di zoom, la messa a fuoco, pressione del circuito pressurizzato, angolo di di pendenza del robot, velocità, angolo e altri parametri. Tutto in una sola schermata;
5). Funzioni: immissione password utente, modifica; vari parametri modificano le impostazioni e gestione dei log;
6). Memoria: porta parallela, disco rigido 256G;
7). Software per generare reporter dettagliati delle ispezioni;
8). Porte I/O: interfaccia data controllo x1, audio in/out x1, USB 2, alimentazione x1; interfaccia VGA 12 pin.
9). Alimentazione: DC 9-18V,
10). Livello di protezione: IP54;
11). Materiale: guscio in alluminio avionico;
12). Dimensioni(L*P*H): 465mm*266mm*68mm.



Sistema

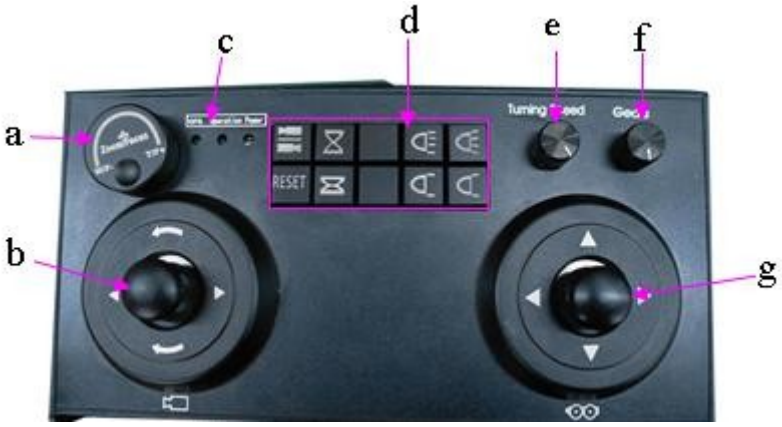
Interfaces



a. The antenna b. Start button c. Cable interface
d. Video output e. Microphone f. Network interface
g. USB h. SPDIF i. Serial port j. HDMI

4. Controllo a distanza Wireless

1). Manopola encoder per un controllo preciso del livello di zoom;
2). Un joystick confortevole controlla il movimento della fotocamera anteriore;
3). Funziona nel raggio di10 metri.



a. Encoder

b. Y1 joystick

c. Indicatori di stato

d. Tastiera

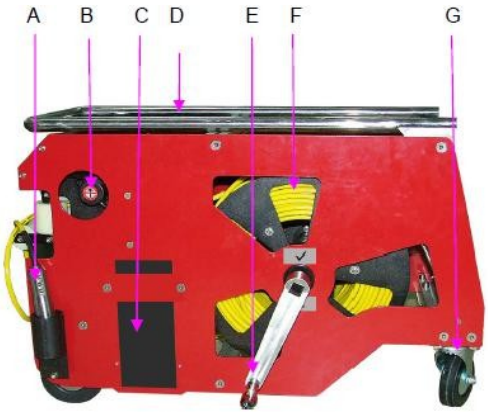
e. Controllo velocità

f. Controllo movimento

g. Y2 joystick

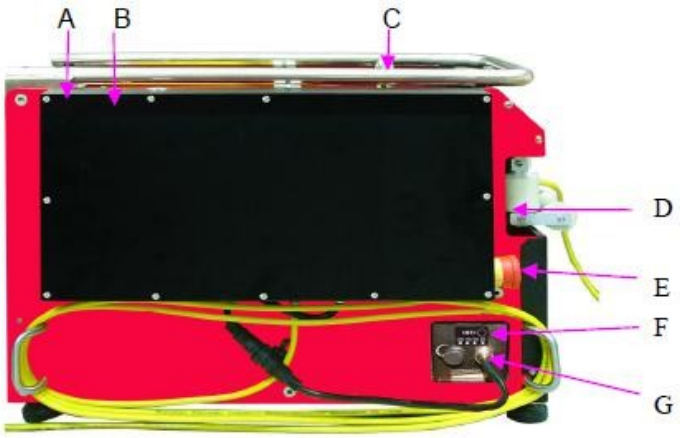
5. Avvolgimento cavo manuale (opzionale motorizzato)

1) Il cavo si avvolge e si srotola manualmente oppure motorizzato (opzionale)
2) Dimensioni: 70cm*44cm*48cm
3) Livello di protezione: IP53
4) Materiale:metallo e alluminio avionico
5) Misura cavo: conta metri e distanza sono mostrati sul monitor con precisione di 10 cm
6) Cavo: composito, resistenza all'usura, all'olio industriale e corrosione;



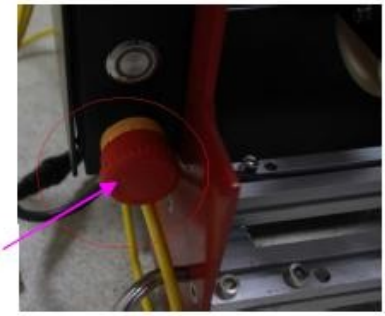
A. Interfaccia cavo B. Conta metri C. 48V /20Ah Batteria o Alimentatore da rete;

D. Asta di trazione E . Maniglia F. Avvolgitore cavo G. Ruote



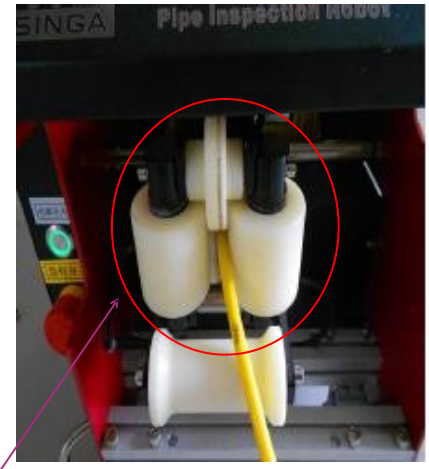
A. Spazzola per la pulizia del cavo B. Tasto avvolgimento automatico del cavo (opzionale) C. leva avvolgi cavo manuale
D. Tasto alimentazione E. Tasto di emergenza F. Lampada on/off G. presa per la ricarica

Tasto di emergenza:
Blocco immediato del cavo



Spazzola di pulizia:
Pulizia del cavo durante lo scorrimento

Conta metri e Alimentazione



Conta Metri

Tasto di emergenza

Tasto di alimentazione

Tasto di emergenza

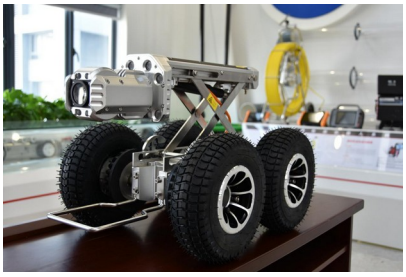
Batteria (opzionale)

Batteria ricaricabile 48V
Opzionale, durata da 6 a 8 ore

Alimentatore da rete

Adattatore di rete:
Ingresso: 47 ~ 63Hz AC90 ~ 132/180 ~ 264
Uscita:DC48/V12.5A

Parti del Robot S200C

Componenti	Immagine	Q.tà	Note
Camera frontale 90mm		1	Protezione acqua : IP68 120X zoom
S200C, Robot senza camera		1	1, Ruote motrici 2, 4 ruote diametro 210 mm 3, 4 ruote diametro 130 mm 4, Auto sollevamento della camera 5, Immagini in tempo reale
Unità di controllo		1	256G hard disk Display 12,1” Window 7 Struttura robusta industriale
Controllo Wireless con joystick		1	Previsto il carica batterie 5v
Tastiera e Mouse Wireless		2	Wireless
Cavo avvolgimento manuale (opzionale motorizzato)		1	Conta metri e Opzionale motorizzato

Cavo intrecciato		120m	Cavo composto da 12 strati Diametro: 9mm ,>1500N Lunghezza: 100, 150 m opzionale
Guide per il cavo e telaio per immersione del robot nei pozzi	 	1	Attrezzi opzionali
Adattatore rete		1	Alimentatore da rete
Batteria, (opzionale)		1	DC 48V, litio ricaricabile Per una ispezione più versatile
Generatore aria (optional)		1	Utile per mantenere la pressione delle gomme e circuito sigillato
Attrezzi vari	Guarnizioni, cacciaviti, chiave inglese e altri.		

Via Beniamino Gigli, 13 - 20090 Trezzano s/Naviglio - Milano
+39 02 44.59.203 - .+39 338 768 9901
E-mail: support@endoscopindustriali.it – www.endoscopindustriali.it
Partita IVA 10194300157
Codice NATO AB948