



Kleines Manipulatorfahrzeug KTMF



Aufgabe:

Das KTMF ist ein ferngesteuertes, nicht strahlenresistentes Manipulatorsystem für Überwachungs- und Interventionszwecke.

Ausrüstung:

Die Hauptkomponenten des Fahrzeugs sind die mobile Fahrbasis, der Arbeitsmanipulator mit einer drehbaren Basis, das Videosystem und die Komponenten der Datenübertragung.

Das elektrisch angetriebene Fahrzeug ist durch eine variable Fahrwerksgeometrie in der Lage, Hindernisse wie Treppen zu überwinden.

Die wesentlichen Funktionsmerkmale des KTMF sind die Tool-Center-Point-Steuerung des elektrischen Manipulators, die Möglichkeit eines automatischen Werkzeugwechsels und die Einsatzmöglichkeit einer Vielzahl an Messgeräten.

Die RoboComand-Kommunikationseinheit verfügt neben der MPU-5-Funkeinheit auch über einen Akku. Somit kann das Gesamtsystem über Stunden autark betrieben werden.

Zur visuellen Überwachung der Arbeiten werden 3 Einzelkameras benutzt, eine Kamera ist auf einem Schwenk-/Neigekopf montiert.

Die Steuer- bzw. die Video-/Audiosignale zwischen dem Leitstand und dem Manipulatorfahrzeug werden über Funk übertragen.

Die Energieversorgung des KTMF erfolgt mit Li-Ionen-Batterie.