

El robot más potente del mercado

El robot aunav.NEXT ha sido diseñado y desarrollado en colaboración con unidades de artificieros y representa el siguiente paso en la evolución del mercado de los robots EOD, IED y NRBQ.

Combina eficazmente fuerza y destreza en los movimientos de sus dos brazos. Su potente unidad de control proporciona adicionalmente funciones de asistencia al operador y dota al robot de capacidades semiautónomas, adaptándose a distintos escenarios y minimizando en gran medida los tiempos y riesgos de la operación.

CAPAZ DE LEVANTAR 250 KG, CON DOS BRAZOS SINCRONIZADOS Y PROBADO EN OPERACIONES REALES



- **Potencia con facilidad de uso:** el operador puede manipular y mover objetos de hasta 250 kg con gran simplicidad y destreza.
- **Sistema de navegación autónoma:** capaz seguir a otro objeto, esquivar obstáculos y, en caso de pérdida de comunicaciones, regresar sobre sus propios pasos.
- **Dos brazos que rotan 360°:** permitiéndole realizar movimientos de precisión milimétrica fuera del alcance de otros robots del mercado.
- **Manipulador:** su potente manipulador posibilita el acceso al interior de un vehículo deformando el metal de la carrocería o a través de sus cristales, sin necesidad de utilizar herramientas o realizar disparos.
- **Multimisión:** posibilidad de combinar múltiples accesorios, sensores y herramientas de despliegue automático que dotan al robot de gran versatilidad de operación.
- **Sistema de tracción dual de ruedas y orugas:** permite operar en pendientes de más del 90%.

CARACTERÍSTICAS GENERALES

Longitud plegado	1.640 mm
	Con brazo sec.: 1.697 mm
Ancho plegado	746 mm
Alto plegado	1.212 mm
Sistema de tracción	Doble, 6 ruedas de alto agarre y orugas Ruedas Quad (opcional)
Velocidad máxima	4 km/h
Pendientes	Más de 40°
Sistema anti vuelco	Sí
Sistema anti colisión contra obstáculos	Sí
Sistema de audio bidireccional	Sí
Materiales	Estructura de aleación de aluminio aeronáutico y aleación de acero de alta resistencia Plásticos y compuestos técnicos UV
Autonomía típica de operación	Aprox. 5 h (dependiendo de la operación)

CARACTERÍSTICAS DE LOS BRAZOS

Tipo de brazos	Brazo principal hidráulico Brazo secundario eléctrico (mismo brazo del aunav.NEO y desmontable en segundos)
Grados de libertad (DoF)	Brazo ppal.: 8° Brazo sec.: 7°
Rotación de torreta	360°
Rotación de la pinza	360° sin fin
Máximo alcance vertical (desde el suelo)	Brazo ppal.: 3.100 mm Brazo sec.: 2.586 mm
Máximo alcance horizontal (desde el borde frontal de la plataforma)	Brazo ppal.: 2.070 mm Brazo sec.: 1.684 mm
Máximo alcance por debajo del suelo	Brazo ppal.: -1.000 mm Brazo sec.: -743 mm
Máxima capacidad de elevación	Brazo ppal.: 250 kg Brazo sec.: 75 kg
Sistema anticolisión entre brazos	Sí
Sistema anticolisión con suelo y plataforma	Sí
Movimiento <i>snake</i> basado en pinza	Sí
Movimiento <i>snake</i> basado en torreta	Sí
Calibración automática	Sí (velocidad)
Posiciones prefijadas (de fábrica y personalizadas)	Sí / Sí

SISTEMA DE VISIÓN E ILUMINACIÓN

De serie	2 cámaras de conducción (delanteras) 1 cámara de conducción (trasera) 2 cámaras PTZ IR (mástil) 1 cámara de conducción (brazo ppal.) 1 cámara (brazo ppal.) 1 cámara con luz diurna (pinza brazo ppal.)
Opcional	1 cámara con luz diurna (pinza brazo sec.) 1 cámara de conducción con IR (trasera) Para cámaras de herramientas de desactivación ver el apartado Equipos de desactivación
Iluminación	9 LED (4 x frontal, 2 x laterales, 2 x torreta, 1 x trasera)

EQUIPOS DE DESACTIVACIÓN

Disruptores	2 disruptores equipados con telémetro, cámara y láser 1 disruptor como herramienta automática con telémetro y láser
Línea de carga	Sí
Escopeta	1 con cámara IR y láser

SISTEMAS DE DETECCIÓN

Sistema de rayos-X NRBQ	Sí Cualquiera bajo demanda Contenedor radiológico
-------------------------	---

MANIPULADORES

Pinza paralela con sensor de presión	Sí
Pinza angular con sensor de presión	Sí
Kit de manipulación para objetos delicados	Sí
Pinza para barriles	Sí
Herramientas de pinza (BATS)	Sí
Pala elevadora	Sí
Forklift	Variante aunav.NEXT HD

HERRAMIENTAS AUTOMÁTICAS

Número de herramientas simultáneas	Tres
Disruptor	Sí
Taladro	Sí
Esmeril	Sí
Ampliación de cobertura	Sí

NAVEGACIÓN

Fuera de cobertura	Cuando se pierde cobertura el robot regresa al punto donde la recupera
Retrocede 15 m	El robot automáticamente retrocede 15 m para salir de una zona estrecha
Sígueme	El robot sigue a una persona u objeto frete a él
Modo marcha atrás	El robot marcha atrás con los controles como en marcha adelante
Navegación interior / exterior	No / Sí
GPS / Galileo / Glonass / Beidou	Sí

UNIDAD DE CONTROL (OCU)

Operación	Joysticks y botones integrados Gamepad
Autonomía típica de operación	Aprox. 5 h (dependiendo de la operación)
Sistema de visión	8 flujos de vídeo simultáneos
Grabación de vídeo	Sí
Captura de imágenes	Sí
Modo noche	Sí
Avatar 3D	Sí
Sistema de alimentación	Baterías recargables de Ion Litio
Sistema de comunicaciones	MN-MIMO COFDM radio, WiFi, Fibra Óptica, Ethernet
Modos de comunicaciones	Wired / Wireless / EMCON

OTROS

Mástil	Sí (automático)
Ganchos de remolque	Sí (trasero)

Las características técnicas y el equipamiento dependen de la configuración y versión del robot. El equipamiento incluye opciones. Todos los datos son precisos, a excepción de posibles errores tipográficos. Todas las fotos son propiedad de everis ADS o su uso ha sido autorizado por su respectivo dueño.