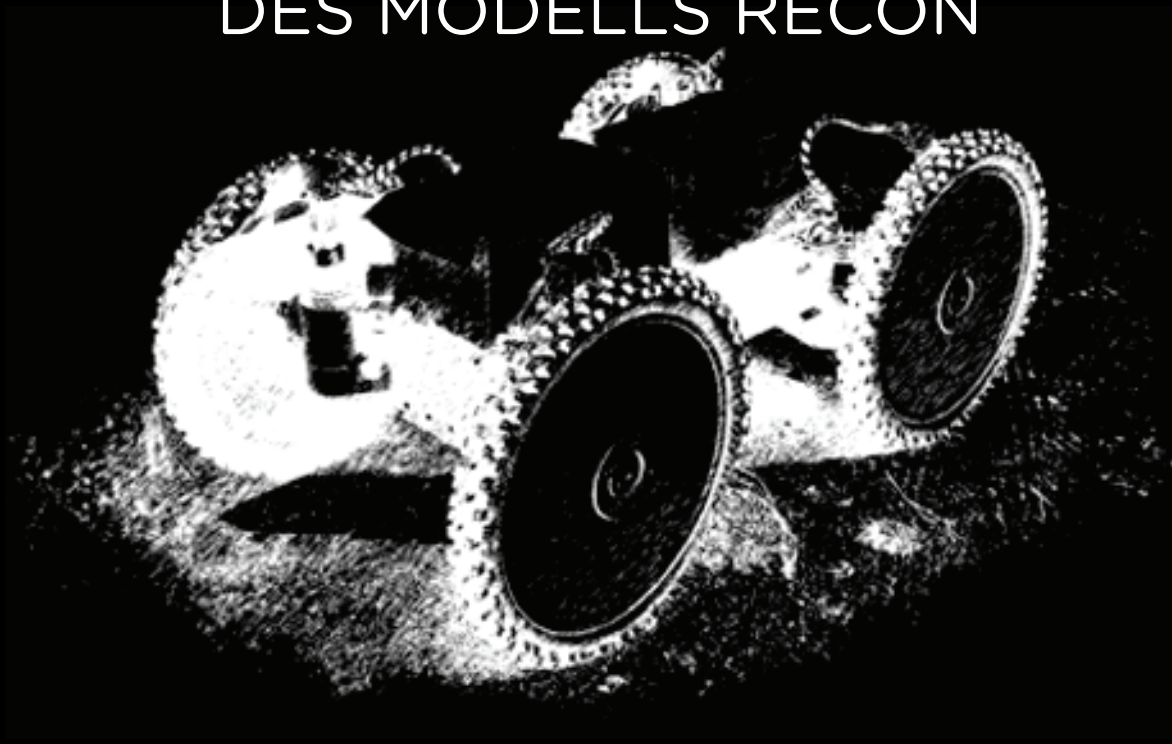


# INTROBOT<sup>®</sup>

## DIE TECHNISCHEN HAUPTTEIGENSCHAFTEN DES MODELLS RECON



Developed by

**INTROSYS**  
Global Control System Designers

**POR**  
LISBOA  
PROGRAMA OPERACIONAL REGIONAL

**QR**  
**EN**  
QUADRO  
DE REFERÊNCIA  
ESTRATÉGICO  
NACIONAL  
PORTUGAL 2007.2013

  
**UNIÃO EUROPEIA**  
Fundo Europeu  
de Desenvolvimento Regional

**UNINOVA**  
INSTITUTO DE DESENVOLVIMENTO DE NOVAS TECNOLOGIAS

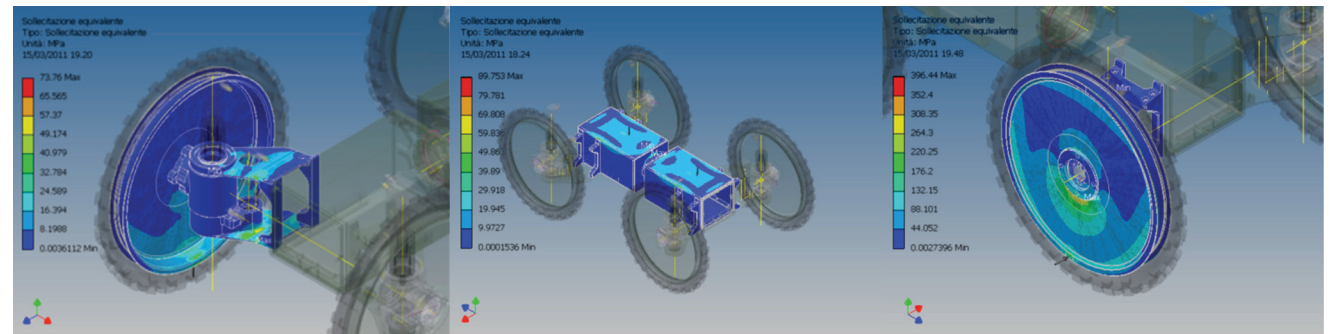
**LabMAG**  
laboratório de modelação de agentes

# FLEXIBILITÄT UND ROBUSTHEIT

Der Roboter ermöglicht einen einfachen Ausbau seiner Funktionalitäten, indem er die einfache Integration von neuen Komponenten und neuen aufeinander aufbauenden und/oder rekonfigurierbaren Software-Paketen erlaubt. Diese Anpassungsmöglichkeit ist das Ergebnis seiner Flexibilität.

Seine Robustheit verdankt der Roboter der Tatsache, dass er sowohl widerstandsfähig gegen äußere

Einwirkungen ist (Krafteinwirkung auf die physische Plattform durch die Belastung der Operation oder durch die Geländebeschaffenheit) als auch gegen Abnutzung durch längere Einsätze (mittels Überwachung des Zustands der Komponenten, wie Überhitzung oder Übertragungsqualität des Funksignals, um zu vermeiden, dass der Roboter in Fehlfunktion gerät).



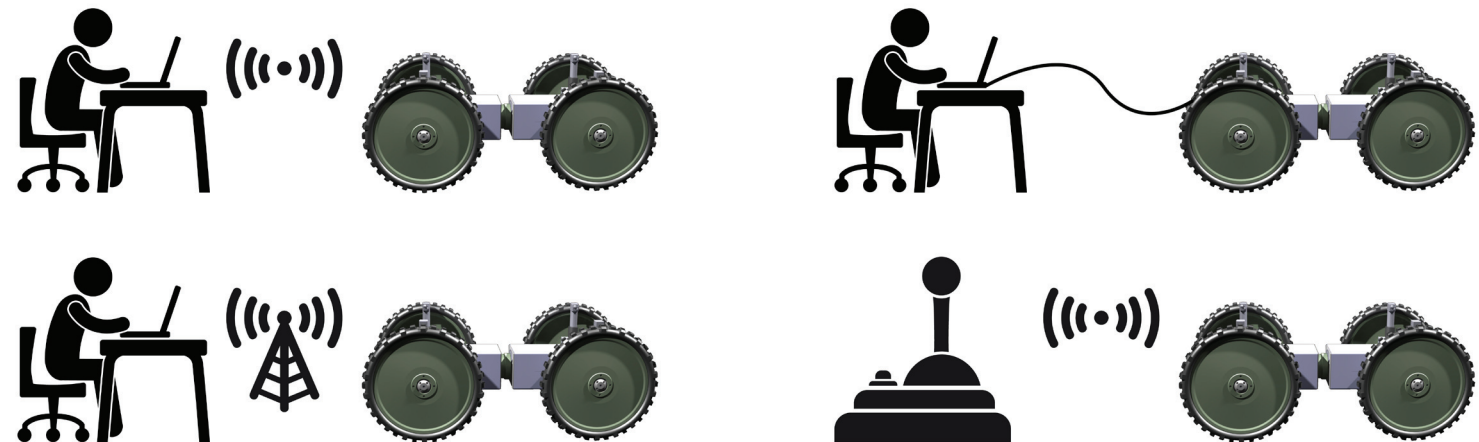
Belastungstest für vertikale Beladung (a und b) und seitliche Beladung (c)

# VIELSEITIGKEIT UND MANÖVRIERFÄHIGKEIT

Seine Vielseitigkeit ergibt sich aus den verschiedenen Kontrollmethoden, entweder durch das Kontrollzentrum oder durch die Fernsteuerung mit kurzer Reichweite, die untereinander einfach austauschbar sind.

Die Manövrierfähigkeit seines Antriebssystems ergibt sich

aus einer drehbaren Achse und den vier ausrichtbaren Antriebsrädern. Die Räder erlauben eine Ausrichtung in alle Richtungen: seitlich, Ackermann-Winkel und doppelter Ackermann-Winkel.



Kontrollmethoden a. durch das Kontrollzentrum; b. durch die Fernsteuerung mit kurzer Reichweite

