

Robot pompowy FMBOT 12000



Samojezdny, pływający robot pompowy FMBOT 12000 o bardzo dużej wydajności (do 12 000 l/min), przeznaczony do szybkiego usuwania podtopień i działań przeciwpowodziowych. Dzięki zdolności pracy w trybie amfibii, samodzielnemu wjazdowi i wyjazdowi z zalanego terenu oraz transportowi wody na odległość do 300 m, umożliwia skuteczne działania w miejscach niedostępnych dla ciężkiego sprzętu. Zintegrowana konstrukcja, brak konieczności zewnętrznego zasilania oraz możliwość holowania i transportu czynią go rozwiązaniem wszechstronnym i wyjątkowo efektywnym w akcjach ratowniczych.

Opis produktu:

Samojezdny robot pompowy pływający może być wykorzystywany w miejskich akcjach ratunkowych, szczególnie w złożonych i poważnych sytuacjach, takich jak usuwanie podtopień w miastach po długotrwałych ulewach lub awariach, odpompowywanie wody z podziemnych garaży, odwadnianie przepustów wody, lub podczas akcji przeciwpowodziowych.

W odpowiedzi na te problemy powstał robot pompowy odwadniający o **bardzo dużej wydajności** – samojezdna pompa pływająca, skonstruowana jako zdalnie sterowany moduł służący do samodzielnego przemieszczania się, wjazdu i wyjazdu z zalanego terenu, pokonywaniu skarp i podjazdów, a będąc już na wodzie uruchomieniu pompy dużej wydajności 12.000 l/min i przepompowaniu wody na duże odległości do 300 metrów. Robot nie wymaga platformy pływającej, ponieważ może samodzielnie unosić się na wodzie, ma własny napęd zarówno na lądzie i na wodzie.

Robot FMBOT 12000 może służyć też jako moduł transportowy, czyli być wykorzystywany do ciągnięcia przyczep (na lądzie) lub holowania łodzi na wodzie, co sprawia, że jego wykorzystanie jest uniwersalne i wszechstronne a obsługa prosta i wygodna.

Zintegrowana konstrukcja sprawia, że robot nie wymaga zewnętrznego zasilania. Posiada własny napęd i nawet dodatkowy interfejs zasilający inne zewnętrzne urządzenia hydrauliczne. Parametry interfejsu zasilającego 140 bar i przepływ 40 l/min.

- Robot jest wyposażony w **inteligentne systemy** takie jak: układ sterowania elektronicznego, układ zasilania, układy: hydrauliczny i pompowy oraz napęd jezdny. Posiada zwartą konstrukcję i

nie wymaga zewnętrznych źródeł zasilania.

- Robot może **poruszać się samodzielnie** a nawet obracać się w miejscu. Charakteryzuje się dużą zwrotnością i jest zdolny do pracy w trybie amfibii. Nie jest ograniczony głębokością lustra wody i potrafi poruszać się sprawnie w każdym terenie.
- W obszarach o złożonym ukształtowaniu terenu, gdzie wjazd dużych pojazdów może być niemożliwy — takich jak nierówne, błotniste czy wąskie drogi — robot z łatwością **pokonuje przeszkody i przejeżdża przez trudne odcinki**. Nadaje się do pracy w wymagających warunkach terenowych, takich jak brzegi rzek, tereny błotniste, piach, teren górzysty i zaśnieżony.
- **Zdalne sterowanie o dużym zasięgu** na odległość ponad 300 metrów. System transmisji bezpieczny i niezawodny.
- **Odporność na zanieczyszczenia wody**. Możliwość pompowania wody brudnej a nawet ścieków zawierających drobne cząstki stałe, zanieczyszczenia i inne domieszki.
- **Ekonomiczność i praktyczność** – zbiornik paliwa o pojemności 50 litrów pozwala na nieprzerwaną pracę przez 5 godzin. (Opcjonalnie możliwe jest wyposażenie w dodatkowy zbiornik zwiększający zakres działania); istnieje też możliwość tankowania paliwa w czasie pracy, co umożliwia działanie robota nawet przez kilka tygodni.
- **Łatwa obsługa i oszczędność pracy** – szybkie rozwijanie i zwijanie węży. Wymagana jest ograniczona liczba operatorów a do uruchomienia wystarczą 3-5 osób, które mogą przygotować cały system do pracy w około 10 minut co znacznie skraca czas akcji ratowniczej.

Parametry techniczne

Podstawowe parametry

- **Wydajność przepływu:** 720m³/ h, 12 000 litrów/minutę
- **Zakres:** 6 m
- **Strona ssawna:** DN200×2 [wewnętrzna średnica ≥ 185mm]
- **Strona tłoczna:** DN200×2
- **Transport węży:** Na specjalnym wózku z automatycznym zwijadłem
- **Moc silnika:** 35 KM
- **Pojemność zbiornika paliwa:** 50 litrów
- **Prędkość na lądzie:** do 18 km/godz.
- **Prędkość na wodzie:** 1 km/h
- **Transport wody na odległość:** ≥300m
- **Rodzaj napędu:** Terenowy, napędzany hydraulicznie
- **Zasięg transmisji:** ≥300m (do 500m na otwartej przestrzeni)
- **Wymiary:** 2180×1480×1350 [mm]
- **Waga:** 770kg [razem z olejem silnikowym, olejem hydraulicznym i paliwem]

Podwójna linia ssawna

- **Typ:** Wlot wody z funkcją podnoszenia, umożliwia szybkie ustawienie wlotu pod kątem 90 stopni, odpowiedniego dla poboru wody przy jej niskim poziomie.
- **Interface:** Hydrauliczny, standardowy interfejs wyjściowy mocy (przyłącze) umożliwia zasilanie innych, dodatkowych urządzeń hydraulicznych. Parametry zasilania: ciśnienie 140 bar, przepływ 40l/min

Wciągarka

- **Rodzaj napędu:** elektryczny
- **Siła uciągu:** około 1500 kg
- **Sterowanie:** Zdalne lub za pomocą połączenia kablowego

Wózek ze zwijadłem węży tłocznych



FIRE-MAX Sp. z o.o., Al. Jerozolimskie 224, 02-495 Warszawa,
tel: +48 22 578 84 00, fax: +48 22 662 38 38, e-mail: biuro@firemax.pl

- **Budowa zwijadła węży tłocznych:** Oddzielny wózek ze zwijadłami. Wyposażony w cztery zestawy bębnow na węże pożarnicze umożliwiające nawinięcie dwóch węży DN200 o długości 50 metrów i dwóch węży DN200 o długości 50 metrów każdy.
- **Napięcie akumulatora:** 48 V
- **Pojemność akumulatora:** 32 Ah
- **Prędkość:** 5 km/h
- **Zasięg roboczy:** 20 km
- **Długość węży:** Dostosowana do potrzeb. Możliwość transportu linii węzowej o długości do 150 lub 200 metrów w zależności od specyfikacji węży.
- **Rodzaj węży:** DN200 (wewnętrzna średnica $\geq 185\text{mm}$), możliwość zastosowania innych średnic.
- **Waga:** 580kg (z węzami pogrubionymi o długości 150 metrów)
- **Wymiary:** 1800×1000×1400 mm