

防冲钻孔机器人

产品简介

Product Overview



防冲钻孔机器人

CMS1-4600/55Z 型防冲钻孔机器人采用电液智能控制,能够实现钻杆自动装卸和设备远程操控,有效解决人机分离和提高钻进效率等问题,适用于冲击地压危险区域解危卸压钻孔施工等。

技术特点

Technical Features

体积小|一体化

泵站、钻机一体化设计,机身宽度仅有1.10m。

一键全自动钻进

自动钻杆箱采用弹夹式结构设计,由梭臂和钻杆箱组成,机械手自由度少,故障率低,满足一次钻进25m无人干预的要求。

智能钻进

钻机给进行程为1200mm,配备钻孔深度测量及煤体压力检测系统,每次钻进数据均能被导出并进行分析,同时显示转速、钻孔深度等有关参数,对钻机进行故障诊断。实现扭矩、转速自动调节,减少卡钻抱钻现象,提高钻进效率。

操作安全

可远距离一人操控,实现人机分离,远离冲击危险区域操作。视距遥控和远程操作可自由切换,遥控器采用无线通讯方式,遥控距离不低于50m,可实时显示钻机的相关钻进参数;机身配备不少于4个视频摄像头,实时监控设备运行状况和施工现场,远程操控平台可对钻机进行远程操作,控制距离不小于300m。



技术参数

Technical Parameters

项目	单位	参数	项目	单位	参数
遥控方式	-	无线遥控	钻孔倾角	(°)	±25
遥控距离	m	≥ 50	钻孔直径	mm	Φ150
额定输出转速	r/min	65~300	一次钻孔深度	m	25
额定输出转矩	N·m	4000~1000	钻杆容量	根	24 (可扩至 30)
电机功率	kW	55	外形尺寸(长×宽×高)	mm	4400×1100×2000

