

iRMP-3

Plataforma Robótica Modular 3000

Desminador / unidad de fresado • excavadora • cargadora • manipulador (brazo robótico)



Principales características técnicas

- Plataforma modular: desminador, fresadora, excavadora, cargadora, manipulador
- Anchura de la unidad de trabajo: 3 400 mm
- Capacidad de carga nominal: 3 000 kg; carga de vuelco: 3 500 kg
- Peso operativo: 14 700 kg
- Motor de 280 kW / 375 HP
- Hidráulica de trabajo: 42 MPa, caudal de 363 L/min
- Control remoto de hasta 6,5 km; fiable incluso en entornos con interferencias
- Baja tasa de averías, sencillo servicio en el terreno
- Consumo medio de 10 L/h; hasta 10 horas de trabajo con un solo depósito

Datos técnicos de la máquina iRMP-3

Parámetro	Unidad	Valor
Longitud	mm	7224
Anchura	mm	2200
Altura	mm	2492
Anchura de la unidad de trabajo	mm	3400
Capacidad de carga nominal	kg	3000
Capacidad del cazo	m ³	0,85
Capacidad del cazo (colmado)	m ³	0,98
Carga de vuelco	kg	3500
Peso operativo	kg	14700
Fuerza de tracción máxima	kN	68,79
Fuerza de elevación	kN	110
Elevación del brazo	s	6,5
Descenso del brazo	s	4,3
Cierre del cazo	s	5,2
Vaciado del cazo	s	4,5
Velocidad máx. de avance (1.ª y 2.ª marcha)	km/h	3 a 8
Presión de traslación	MPa	42
Presión de la hidráulica de trabajo	MPa	42
Caudal de la hidráulica de trabajo	L/min	363
Potencia máxima a 2200 rpm	kW / HP	280 / 375
Capacidad del depósito de combustible	L	450
Profundidad de excavación	mm	50–350
Alcance del control remoto (S+A)	km	1 / 6,5

