



Robot R II

NUEVOS
TALLERES **CODA**

El robot es una de las instalaciones más útiles de almacenamiento. Este tipo de adaptación está destinada a usuarios de sillas de ruedas que conducen por sí mismos y desean un método automático para guardar la silla de ruedas en el maletero de su vehículo.

Funcionamiento

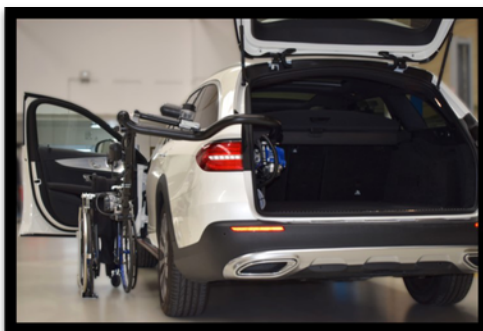


El robot, mediante un brazo robotizado instalado en el maletero de vehículo tiene la función de recoger la silla de ruedas desde la puerta del conductor hasta el maletero y realizar esta función a la inversa.



El robot es capaz de levantar un peso de hasta 22kg, aunque existe una versión reforzada que aumenta este límite a los 30kg.

La adaptación del robot no afecta al interior del vehículo, solo al espacio del maletero, sin alterar.



El robot necesita poco espacio para realizar los movimientos, equivalente al espacio que requiere la puerta del conductor completamente abierta.



Para salvar las diferencias de altura entre el asiento del conductor y la silla de ruedas, se puede instalar un asiento extraíble en lugar del asiento del conductor, lo que facilita el movimiento del asiento del conductor a la silla de ruedas y el respaldo.

Usabilidad

Cuadro de control principal



Cuadro de control con dos botones:

Botón derecho con tres posiciones botón derecho: **AUTO**, **OFF** y **MANUAL** para poner en funcionamiento el robot de OFF a AUTO.

Botón izquierdo con tres posiciones: **IN**, **STOP** y **OUT**.

- **OUT:** el robot automáticamente abre el portón del maletero y el brazo robotizado saldrá con la silla e iniciará todo el recorrido hasta dejarla al lado del puesto del conductor.
- **STOP:** Mover el botón en la posición de **STOP** y ya podemos desenganchar la silla. Esta maniobra, sin esfuerzo y en pocos segundos, se hace manualmente y para ello solo deberemos colocar la rueda izquierda sobre la plataforma del robot y posteriormente enganchar una varilla al lado derecho de la silla.
- **IN:** Para terminar el proceso volveremos a mover el botón en la posición **IN** para que se vuelva a guardar el brazo en el maletero y se cierre el portón.

El botón derecho **posición MANUAL**. Puede utilizarse cuando por algún motivo o incidencia la forma AUTO no consigue hacer su recorrido fácilmente. Para dar órdenes al robot en la posición MANUAL, se ha de hacer desde otro cuadro de control instalado en el vehículo.

Cuadro de control manual auxiliar



Cuadro de control con 5 botones, para **controlar de forma independiente cada parte del robot**.

Así se puede usar el brazo robotizado de forma manual y dirigirlo según una situación determinada.

Además puede ser útil la opción manual en caso de que la opción automática sufriese alguna avería y dejase de funcionar, así se puede seguir utilizando el robot hasta solucionar la avería.

Por ejemplo, la grúa podría quedar enganchada con algo o bien encontrar un obstáculo. También puede ser útil esta segunda opción manual en caso de que la opción automática sufriera una avería y dejará de funcionar, de esta forma se puede seguir usando el robot hasta solucionar la incidencia.