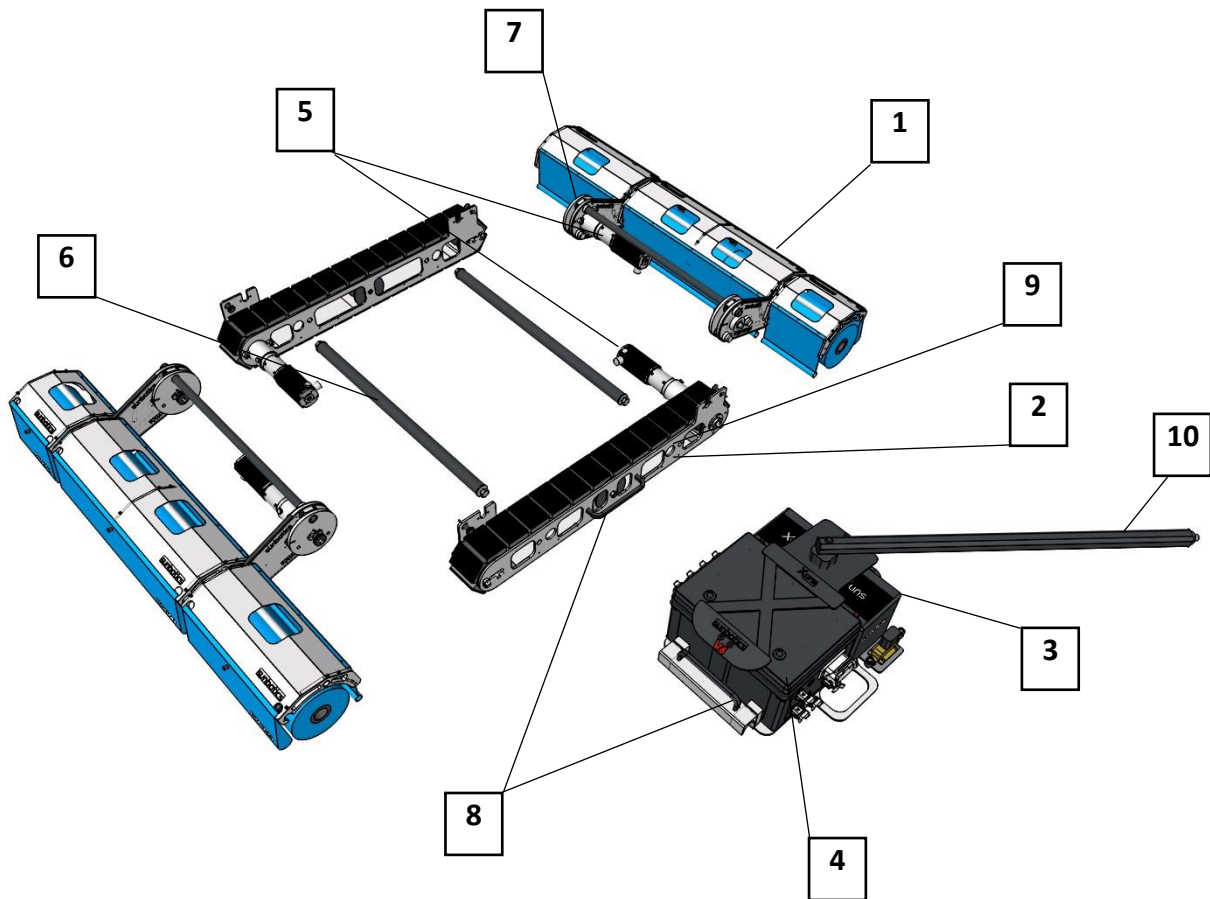


SUN-X

Technische Daten – Roboter

	Roboter 145 cm	Roboter 210 cm (2 Bürstenmotoren)	Roboter 210 cm (4 Bürstenmotoren)
Breite	1450 mm	2100 mm	2100 mm
Länge	1550 mm	1550 mm	1550 mm
Höhe	380 mm	380 mm	380 mm
Gewicht	85 Kg	94 Kg	102 Kg
Einzelgewichte			
Rahmen inkl. e-Box	13 Kg		
Fahrgestell inkl. Motoren	29,5 Kg	30,5 Kg	
Bürstenmodule inkl. Motoren (jeweils)	18,5 Kg	22,5 kg	26,5 Kg
Akku	5,5 Kg		
e-Box (ohne Rahmen)	7 Kg		
Geschwindigkeit max.	23 m / min	23 m / min	23 m / min
Reinigungsgeschwindigkeit in m / min*	16,1 m / min	14,5 m / min	16,1 m / min
Reinigungsgeschwindigkeit in m² / Std.*	1.400 m ² / h.	1.739 m ² / h.	1.932 m ² / h.
*The basis for these specifics is a regular soiling of the PV modules			
Max. Neigung der Solarmodule	25° **	20°***	20°***
** Bei günstigen Witterungsbedingungen sind bis zu 30° möglich			
*** Bei günstigen Witterungsbedingungen sind bis zu 20° möglich			
Dichtigkeit d. Motoren	Schutzklasse IP 65		
Zusätzlich verfügen die Roboter über Spritzschutze und Kabelstecker mit zusätzlicher Wasserbeständigkeit			
Wasserverbrauch	400-600 L / h.	400-600 L / h.	400-600 L / h
Drehzahl Bürsten¹	200 rpm	200 rpm	200 rpm
¹ Die Drehzahl der rpm kann entsprechend des Wunsches angepasst werden.			
Lastenberechnung	3.500 pa	3.900 pa	4.350 pa
Akkuleistung²			
20 Ah	Ca. 80 Min	Ca. 80 Min	Ca. 80 Min
Y-Connector (40 Ah)	Ca. 2 h	Ca. 2 h	Ca. 2 h
² Der Roboter kann entweder über einen Trafo oder den Akkubetrieb genutzt werden. Die Akkulaufzeit ist abhängig der Anzahl der eingesetzten Motoren.			



Der Roboter besteht aus den folgenden Modulen / Baugruppen und Bauteilen:

Nr.	Bauteil/Baugruppe
1	Bürstenmodul mit Abdeckung
2	Fahrtantriebseinheit groß
3	Akku
4	e-Box (Elektronik-Box)
5	Motor

Nr.	Bauteil/Baugruppe
6	Verbindungsstange Antriebseinheiten
7	Trägerarm mit Schnellkupplungssystem
8	Handgriffe
9	Modulgleiter
10	Wasseranschlüsse