



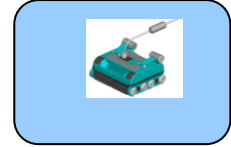
## ROBOT ASPIRATEUR POUR PISCINE

Documentation technique générale 2012

MMP / MSN DT / VLM conception mécanique



## *avantage Mopper*



### **LEGER**

\*7.5 Kg

### **ECONOMIQUE**

\*Puissance absorbée : 100W

### **PERFORMANT**

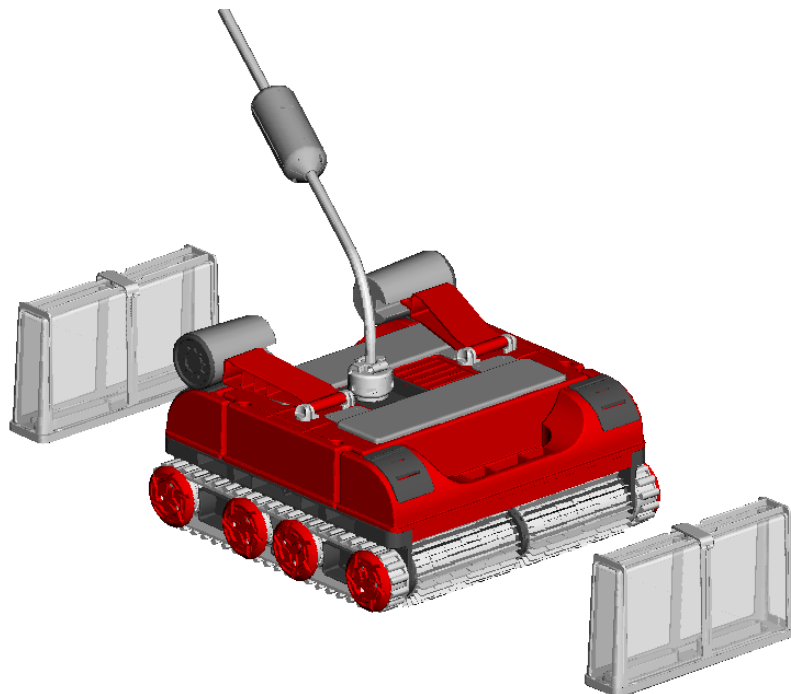
\*Équipé de 2 capteurs pour adapter le déplacement du robot au profil de la piscine.

\*Pompe centrifuge pour une aspiration à haut rendement.

### **PRATIQUE**

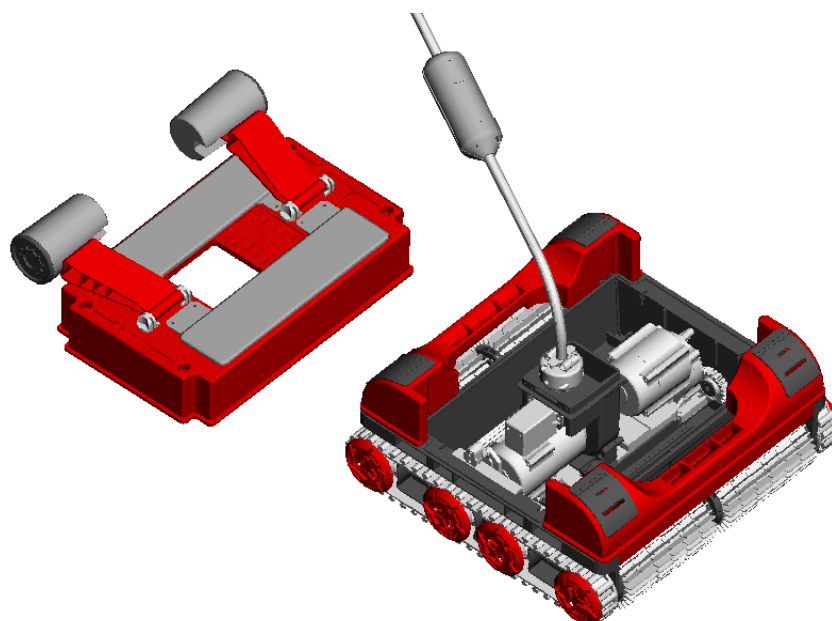
\*Filtres à cassette pour un nettoyage simplifié.

\*Trois programmes en mode automatique plus un pilotage manuel / durée du cycle variable.





# S.A.V Mopper



## **OUVERTURE RAPIDE DU ROBOT**

\*4 vis-

## **FACILITE DE DIAGNOSTIC**

\*structure ouverte permettant la visualisation de tous les composants-

## **MOTEURS ETANCHES ET INDEPENDANTS**

\*les moteurs sont démontables rapidement à l'aide d'un unique tournevis cruciforme-

## **CONNECTION ELECTRIQUE SIMPLIFIE**

\*le robot est équipé d'un connecteur étanche par moteur (**CEM**) assurant la liaison avec le câble d'alimentation électrique (technologie exclusive).

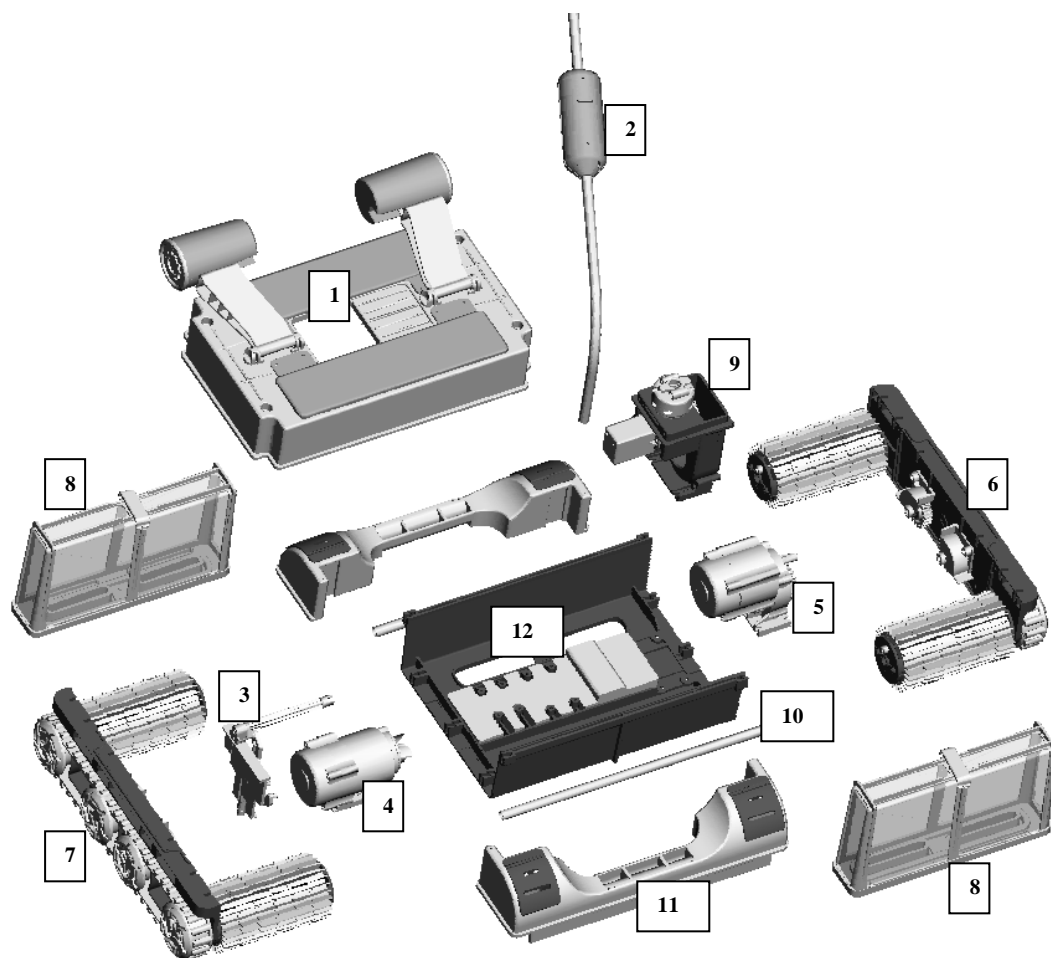
\*le technicien SAV n'a besoin d'aucun outil pour réaliser les connections-

## **RECONDITIONABLE**

\*Le châssis est protégé par des pièces d'usure démontables.

\*Les pièces mobiles en rotation évitent les contacts directs et ne génèrent pas d'usure sur le châssis-

# Vue éclatée



1. Capot assemblé complet
2. Câble complet
3. Ensemble système de rotation assemblé
4. Moteur de rotation complet
5. Moteur d'aspiration complet
6. Carter latéral droit complet + brosses + caches pignons
7. Carter latéral gauche complet + brosses
8. Cassettes filtres complètes
9. Ensemble guide flux
10. Barres aluminiums
11. Poignées complètes
12. Bac + polystyrène



## technologie Mopper



1\*

### Transmission latérale en porte à faux

(Roues et chenilles entièrement visibles)

Donne au robot une signature visuelle importante- -facilite le démontage-

2\*

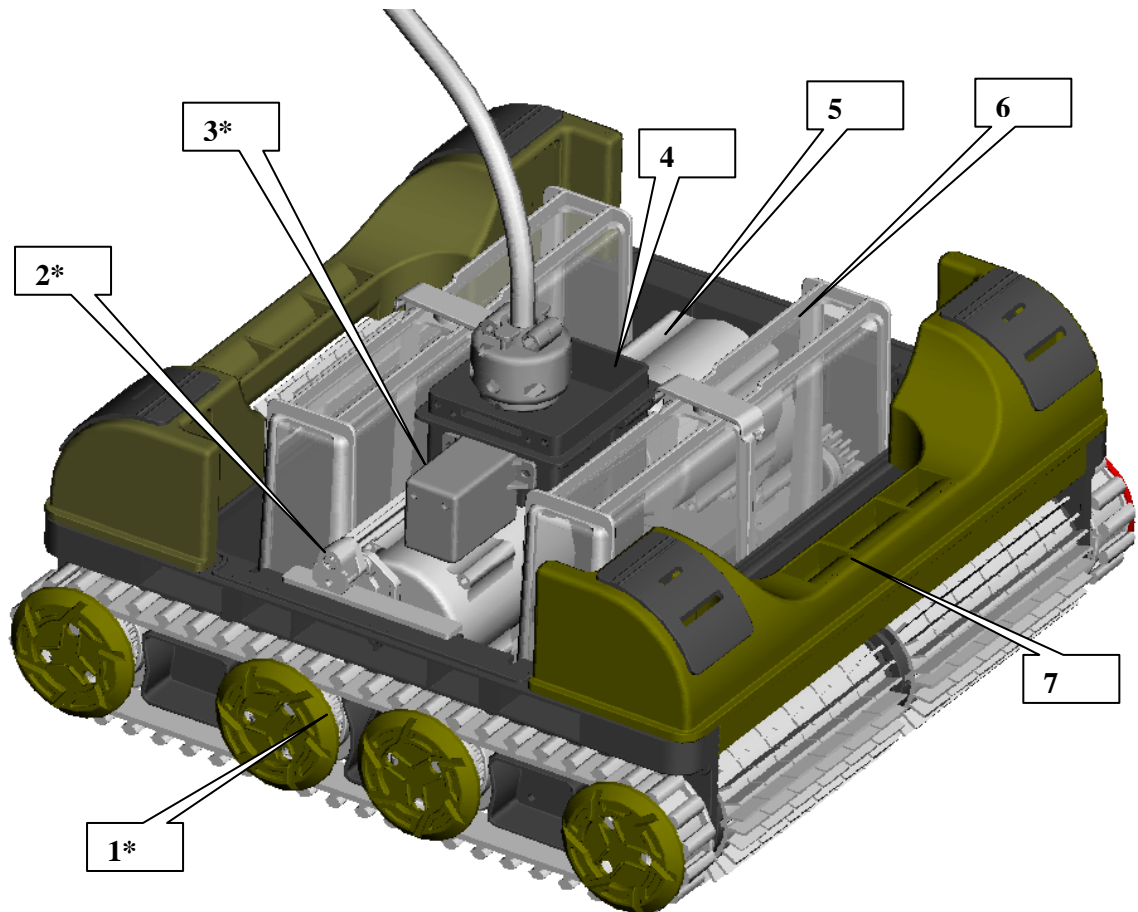
### Rotation par béquille à commande hydraulique

Système de changement de trajectoire simple et efficace.

3\*

### Connecteur électrique étanche

Simplifie et fiabilise la connectique



4

Pompe centrifuge

5

Moteurs étanches indépendants

6

Cassette filtre à clapets anti-retour incorporés

7

Poignée de transport ergonomique



## CARACTERISTIQUES TECHNIQUES :



- \***Dimensions** : 420 x 420 x 195 mm.
- \***Poids** : 7.5 kg –
- \***Pièces plastiques** : 5 kg
- \***Surface filtrante** : 1600 cm<sup>2</sup> (2 x 800 cm<sup>2</sup>).
- \***Volume filtres** : 2 x 1500 cm<sup>3</sup>
- \***Tissus filtre** : 40 microns.
- \***Section totale entrées filtres** : 34 cm<sup>2</sup>
- \***Section entrée pompe centrifuge** : 13.85 cm<sup>2</sup>
- \***Turbine** : 4 pales Ø 40.8 orientées SH.
- \***Deux moteurs étanches indépendants**
  - Moteur pompe (24 Vcc) P (ut) : 55 W (1 sens de marche : SH)
  - Moteur réducteur (24 Vx) P(ut) : 12 W (2 sens de marche)
  - Axes réducteurs sur roulements à billes.
- \***Vitesse sortie réducteur** : 60 tr/mn (robot carrelage) - 75 tr/mn (robot standard)
- ° **Carter de transmission** : avec roues en porte à faux. (exclusif Mopper)
- \***Rapport de réduction transmission** : 1
- \***Pignon transmission** : Ø prim 44 (48 ext) ; module 2 ; Z = 22 dents.
- \***Poulie transmission** : (= roue robot) : Ø prim 50.93 ; Ø ext : 49.8 ; 32 dents pour courroie 5MR
- \***Courroie** : (2) synchrone 5 MR larg : 6 mm ;
  - LG 400 mm (80 dents) ; pas = 5 mm. entraxe théorique 120 mm.
- \***Palier transmission** : Ø 20 – Lg 28 mm. (POM).
- \***Contact au sol** : 4 rouleaux à brosse élastomère (SEBS)
  - Ø réel : 89 mm Ø théorique roulement : 84 mm / dev : 26.4 cm.
- \***Largeur zone d'aspiration** : 350 mm.
- \***Vitesse théorique robot** : 19.8 m/mn.
- \***Surface théorique nettoyée / heure** : 390 M<sup>2</sup>.
- \***Entraxe roues chenille** : env. 324 mm
- \***Développé théorique chenille** : 816 mm (Ø 259.5 mm)
- ° **Système de rotation** : par béquille à commande hydraulique. (exclusif Mopper)
- ° **Système de connection moteurs/câble** : par connecteur rapide. (exclusif Mopper)
- \***Capteurs de position** : inclinaison et surface intégrés au câble.
- \***Câble** : PVC souple Ø 14 ext. Lg : 17 M
  - Fil équipant le haut de câble : 1<sup>2</sup> (2) - 22AWG (0.35<sup>2</sup>) (2) – 26AWG (0.14<sup>2</sup>) (2).
  - Fil équipant le bas de câble : 20 AWG (0.5<sup>2</sup> / Ø ext 1.75) (4) – 24 AWG (0.24<sup>2</sup>) (4)
- \***Commande et alimentation électrique** : par boîtier extérieur.
  - 1 carte électronique : 3 programmes automatiques + 1 mode manuel.
  - 240/24 VCC: Puissance absorbée < 100 W.
- \***Chariot** : métallique 4 pièces sans soudures.

(\*) à titre indicatif – non contractuel.

