管内外検査ロボット・M1クローラー CXR

磁石の吸着力で多様な構造物を走行!!

"M1クローラー"は CXRが開発した自走式検査ロボットです。配管の内外面や 平板走行も可能です。対象物が"磁性体"であれば多様な構造物に適用可能です。



【M1クローラー本体】

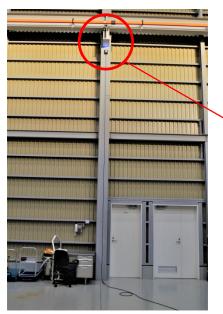


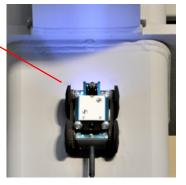
【システム例】

M1クローラーの特徴

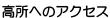
- ①磁石の吸着力で、"磁性体構造物"に適用可能
- ②配管の内外面、直管・継手・垂直部を自由に走行することが可能 (100A配管内面走行は、直管のみ。150A以上は継手走行可能 200A以上は障害物回避走行可能)
- ③小型軽量で取扱容易。高所やアクセスが困難な場所への適用が可能
- ④搭載カメラで動画を収録(録画は制御器内のタブレットPCに収録)
- ⑤前方視カメラは首振り操作により詳細観察が可能で、後方視カメラ も搭載(切替表示)
- ⑦駆動タイヤの大きさを3種類・吸着磁石を3種類付属し、多様な構造物の形状と大きさに対応

【適用例】





近づいて詳細確認







配管継手(エルボ)走行



配管継手(ティーズ)走行



配管外面走行



配管内部映像