

太陽光パネル清掃ロボット — リソラ

resola

CLEANING ROBOT



NEW



シンフォニアテクノロジーでは「ECOing (エコイング)™ エコで行こう! エコへ移行!」を環境ステートメントとして掲げ、温暖化防止と地球にやさしい循環型社会の創出を目指し、環境重視の技術開発と“ものづくり”を推進しています。

(旧) 神鋼電機 から社名変更いたしました。



シンフォニアテクノロジー 株式会社
インフラシステム営業部

東京本社 — ☎03-5473-1830 ☎03-5473-1846 — ☎105-8564 東京都港区芝大門1-1-30 芝NBFタワー

コード
N16-910
1411C5©

●本カタログの内容は、製品改良のために予告なく変更することがあります。
* ホームページアドレス <http://www.sinfo-t.jp>



この印刷物は、E3PAのゴールド基準に適合した地球環境にやさしい印刷方法で作成されています。E3PA:環境保護印刷推進協議会 <http://www.e3pa.com>

このカタログは森林認証紙及び、植物油インキを使用し、E3PAの基準に適合した地球環境にやさしい印刷方法で作成されています。



シンフォニアテクノロジー 株式会社

(旧) 神鋼電機 から社名変更いたしました。

もう人手は費やさない!!

自律走行で太陽光パネルを清掃 低下した発電効率を改善



業界初の自律走行式太陽光パネル清掃ロボット。
発電効率低下の原因となるパネル表面の汚れを自動的に洗浄。
太陽光発電施設のメンテナンス効率が大幅に向上します。

設置工事は不要

設置工事不要
コンパクト持ち運びが可能

コンパクト設計のスタンドアロンタイプなので持ち運びが可能。電源ケーブル、水配管、誘導線等の設置工事は必要ありません。



高度な清掃能力

洗浄水タンク搭載
清掃能力 毎時100㎡

洗浄水タンクを搭載。カバー内部で洗浄水を散水しながら、回転ブラシとワイパーにより毎時100㎡を清掃。高い清掃能力で、パネル上のほこりや水垢、花粉などを除去します。



高い走行能力

パネル斜度 5~20°
段差走行 ±10mm

ゴムクローラ走行により、角度、段差のある太陽光パネル上を走行。各種センサが位置検出/補正を行い、軌道なしでも確実に自律走行します。



着脱式バッテリーで待ち時間なし

着脱式バッテリー

予備バッテリーを使用することで、充電による待ち時間はありません。
●バッテリー交換時間3分以内
●5時間駆動



バッテリー切れ、水切れにも効率に対応

モニタリング

バッテリー残量が少なくなったり、洗浄水が切れるとパネル最下点で待機し、交換後再び元の位置に戻って清掃を再開します。



無線機能搭載(Android端末で監視)

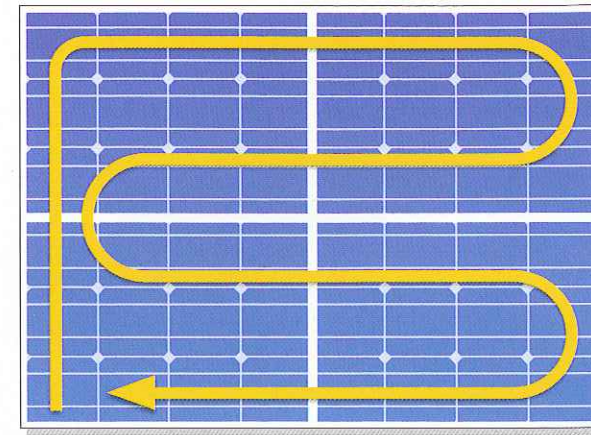
無線機能搭載

バッテリー残量の低下や洗浄水切れなどの装置状況をモニタリング。

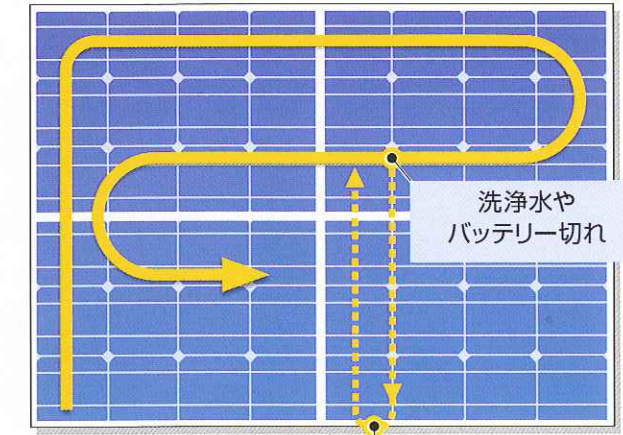


清掃作業の軌道例

● 矢印のような軌道で自立走行します。1往復でパネル1枚分を清掃可能。



● 洗浄水やバッテリーが少なくなったら、パネル最下点へ自動的に移動。給水・バッテリー交換後、元の位置に戻って清掃を続けるため、効率的な作業が可能です。



パネル最下点で水補充、バッテリー交換

無線機能 (RESOLA LINK) 無料のAndroidアプリをダウンロードし、スマートフォンやタブレットで自在に監視・操作

各リソラの詳細情報をスマートフォンに表示



1台のスマートフォンで最大10台まで制御可能



手動での操作も可能



【製品仕様】

項目	仕様
装置タイプ	可搬式自律走行タイプ (設置工事は必要ありません。)
外形サイズ、重量	縦545×横670×高さ173mm、20kg以下 (洗浄水タンク空時) ※突起物含まず
走行方法	ゴムクローラ カメラ画像+各種センサによる位置検出及び補正 (誘導線等の軌道敷設は必要ありません。)
対応パネル	種類: 単結晶、多結晶 斜度: 5~20度 設置状態: 地上設置 パネル表面に取り付けボルトなどの突起物なきこと
清掃方法	回転ブラシ+洗浄水(純水、水道水)+ワイパー
清掃能力	100㎡/h(最大)
清掃対象	パネル表面の一般的な汚れ: ほこり、水垢、花粉、鳥の糞など
電力供給	リチウムイオンバッテリー、5時間駆動/充電 ・容易な着脱式 (交換時間約3分以内) ・予備バッテリーを使用することで、充電による待ち時間はありません
無線機能	スマートフォン、タブレットとの無線通信機能 (RESOLA LINK) を搭載
モニタリング	・洗浄水切れ、バッテリー残量低下等の状態監視 ・エラー表示
その他走行機能	パネル間隙間: 縦方向30mm、横方向50mmの間隙まで走行可能 段差: ±10mmまで乗り越え可能