

NOTA DE PRENSA

Weinsberg, 21 de agosto de 2017

Nuevo robot bivial VLEX para carretera y ferrocarril

El compacto con articulación inteligente

Con el nuevo robot bivial VLEX, Vollert ofrece una solución ideal para facilitar las maniobras de hasta 300 toneladas. Extremadamente compacto y maniobrable, operado con batería y libre de emisiones, el pequeño VLEX es adecuado para cambios de vía rápida en los espacios más estrechos.

Maniobrar en los apartaderos, en empresas de transporte público o en las terminales portuarias es un desafío que toma mucho tiempo; sobre todo si éstas se extienden a áreas de almacenamiento o de producción cerradas. Las soluciones con vías ferroviarias a menudo son demasiado inflexibles. El nuevo robot bivial VLEX de Vollert puede cambiar rápida y fácilmente de la vía a la carretera, o directamente a la toma de corriente, ya que cuenta con un accionamiento eléctrico a batería. "Como especialistas en sistemas de maniobra y transporte eficientes para vías de ferrocarril secundarias y de conexión, siempre se nos preguntaba por un sistema bivial pequeño, por lo que trabajamos intensamente en su desarrollo", explica Jürgen Schiemer, director de sistemas de maniobra en Vollert.

Dirección articulada agilidad y flexibilidad

Muchos sistemas de maniobra son torpes o trabajan con un alto desgaste. El nuevo VLEX cuenta con dirección articulada especial. El robot bivial controlado por radio funciona con cuatro motores de rueda controlados por separado. La dirección se controla a base de la velocidad de rotación de las ruedas, de manera que puede prescindirse de los cilindros de dirección. Es compacto y extremadamente manejable y, por lo tanto, una alternativa económica a las soluciones de maniobra anteriores. La ingeniosa geometría del vehículo, combinada con el nuevo control de la dirección, permite un radio de giro fácil de usar y de poco desgaste de solo 7,2 m; y cuando las cosas se complican, el giro de 360° se puede activar en el acto.

Sin problemas en firmes desiguales y pequeños obstáculos

Un eje del tren de rodaje está diseñado como eje oscilante. De esta forma se asegura que, tanto para ferrocarril como para los desplazamientos por carretera, las cuatro ruedas motrices mantengan todas siempre el máximo contacto con el firme, y pueden transmitir íntegramente su esfuerzo. El vehículo transita por pequeños obstáculos como baches, sin

pérdida de estabilidad ni de tracción, sobre superficies no firmes pero estables. Para la marcha por carriles descienden hidráulicamente rodillos de rastreo de vía. El sistema hidráulico se ocupa de que las unidades de encarrilamiento se reajusten automáticamente entre sí. Para obtener la necesaria estabilidad en la vía, la dirección puede bloquearse hidráulicamente. Los neumáticos de goma maciza proporcionan una tracción óptima, también soportada por el elevado peso muerto de 4,5 toneladas. Como resultado, pueden manejarse vagones de hasta 300 toneladas.

Control remoto con un nuevo sistema de coloración

El mando a distancia de joystick resulta particularmente fácil de utilizar, gracias al nuevo sistema de colores: Los dispositivos de dirección y marcha, y de descenso de los rodillos, permiten su manejo de forma intuitiva y sin grandes medidas de entrenamiento, a base de botones codificados por colores, y gracias al largo alcance, el robot bivial se puede controlar de forma segura en todas las condiciones de funcionamiento. La frecuencia de radio no está sujeta a registro o aprobación en la mayoría de la Unión Europea (433/434 MHz). "Con su alta maniobrabilidad, fuerte tracción y tecnología de accionamiento inteligente con una fuerza de tracción de 20 kN, el robot bivial puede usarse de forma sencilla y segura en una sola operación para todas las funciones de maniobra", dice Jürgen Schiemer. „Un punto positivo más: El acceso a todos los componentes importantes y al cambio de baterías es fácilmente accesible, a través de puertas abatibles. De esta forma se facilita considerablemente el mantenimiento del robot bivial.“

Sobre Vollert Anlagenbau GmbH

Como innovador, Vollert Anlagenbau desarrolla sistemas de maniobra económicos para pistas secundarias y de conexión. Desde la década de 1950, las instalaciones fijas de maniobra de Vollert se han utilizado en todo el mundo para manejar vagones y trenes. Además, como líder tecnológico, Vollert ofrece vehículos de maniobra autónomos, vehículos de transporte pesado y plataformas de desplazamiento para operaciones confiables y eficientes en refinerías, minas, puertos, acerías y plantas de cemento, en zonas a prueba de explosiones, instalaciones de lavado de trenes y para operaciones de mantenimiento.

Las soluciones de planta y máquinas de Vollert se utilizan en más de 80 países de todo el mundo y ,en Asia y América del Sur ,cuenta con sus propias sucursales que también fortalecen las actividades de ventas. Emplea a 250 personas en la sede central de la empresa en Weinsberg. **www.vollert.de**

Contacto de prensa

Frank Brost

Senior Marketing Manager

Vollert Anlagenbau GmbH
Stadtseestr. 12
74189 Weinsberg/Germany
Tel.: +49 7134 52 355
Fax: +49 7134 52 203
E-Mail: frank.brost@vollert.de



Figura 1
Compacto, ágil, alimentado por batería y libre de emisiones: El nuevo robot bivial VLEX de Vollert ofrece una solución óptima para maniobrar fácilmente hasta 300 toneladas en rieles y en la carretera.



Figura 2



Figura 3

La dirección articulada funciona mediante el control de velocidad de los motores de cubo de rueda y permite radios de giro de protección de neumáticos de solo 7,2 m o de 360° de rotación en el acto.



Figura 4

El vehículo transita por pequeños obstáculos como baches, sin pérdida de estabilidad ni de tracción, sobre superficies sin pavimentar pero estables. Esto aumenta la versatilidad del robot bivial.



Figura 5
Los botones codificados por colores hacen que el control remoto del joystick sea intuitivo y sencillo.



Figura 6
Amplias puertas abatibles brindan acceso a todos los componentes principales, así como a la sustitución de la batería, lo que facilita enormemente el mantenimiento del robot bivial.