

Uso concebido

Robot móvil colaborativo con gancho para la recogida y la entrega de carros totalmente automáticas

Dimensiones

Anchura 580 mm
 Longitud 1180 a 1275 mm (de la posición más alta a la posición más baja)
 Altura 550 a 900 mm (de la posición más baja a la posición más alta)
 Altura sobre el suelo Robot: 50 mm; altura de agarre: 50-390 mm
 Peso (sin carga) 98 kg

Color

RAL 7011 Iron Grey

Capacidad de remolque

Carga en carro Hasta 500 kg a <1 % de inclinación - 300 kg a 5 % de inclinación

Velocidad y rendimiento

Autonomía 8-10 horas o 15-20 km (dependiendo de la carga)
 Velocidad máxima 1.1 m/s (4 km/h)
 Radio de giro (sin carro) 520 mm (alrededor del centro del robot)
 Radio de oscilación (con carro) Longitud total del robot y el carro más 550 mm
 Precisión de posicionamiento +/-200 mm desde el centro de la posición, precisión de 10°

Alimentación

Batería Li-NMC, 24 V, 40 Ah; tiempo de carga: hasta 3 horas (0-80 %: 2 horas)
 Cargador interno Entrada: 100-230 VCA, 50-60 Hz / Salida: 24 V, máx. 15 A

Entorno

Rango de temperatura ambiente De +5 °C a 50 °C (humedad del 10-95 %, sin condensación)
 Clase de protección IP IP 20

Comunicación

WiFi AC/G/N/B inalámbrico de doble banda
 Bluetooth 4.0 LE, alcance: 10-20 m
 E/S USB y Ethernet

Sensores

Escáneres láser de seguridad SICK S300 (frontal y trasero) Protección visual de 360° alrededor del robot
 Cámara 3D Intel RealSense™ en el robot Detección de objetos desde 50-500 mm por encima del suelo
 Cámara 3D Intel RealSense™ en la parte delantera del gancho Detección previa de objetos desde hasta 2000 mm por encima del suelo
 Escáneres de ultrasonidos (4 uds.) Estado actual: En desarrollo. Aplicación: Detección de objetos transparentes.

Carro

Longitud 500 a 2400mm
 Anchura 400 a 1500mm
 Altura 200 a 2000mm



