

指定用途

协作移动机器人，带挂钩 用于完全自动挂接和传送推车

尺寸

长度 1180 - 1275 mm (最高至最低位置)
宽度 580 mm
高度 550 to 900 mm (最高至最低位置)
高于地面高度 机器人: 50 mm; 紧抓高度: 50 mm - 390 mm
重量 98 kg

颜色

RAL 9010 Pure White

牵引能力

推车负载 最大300 kg 在 <1% 坡度, 200 kg 在 5% 坡度

速度和性能

运行时间 8-10 小时或 15-20 km (取决于负载)
最大速度 1.5 m/s (5.4 km/h)
旋转半径 (无推车) 520 mm (围绕机器人中心)
摆动半径 (带推车) 机器人和推车总长度加 550 mm
定位精度 距位置中心 +/-200 mm, 10° 精度

功率

电池 Li-NMC,24 V,40 Ah; 充电时间: 仅需 3 小时 (0-80 % 2 小时)
内置充电器 输入功率: 100-230 V ac 50-60 Hz/输出功率: 24 V, 最大 15 A

环境

环境温度范围 +5°C 至 50°C (湿度 10-95%, 无压缩冷凝)
IP 等级 IP20

通信

WiFi 双频无线 AC/G/N/B
蓝牙 4.0 LE, 范围: 10-20 m
I/Os USB 和以太网

传感器

SICK 安全激光扫描仪 S300 (前后各一个) 360° 机器人四周视觉保护
机器人上的 3D 相机 Intel RealSense™ 检测高于地面 50-500 mm 的前方物体
挂钩正面上的 3D 相机 Intel RealSense™ 检测高于地面高达 2000 mm 的前方物体
超声扫描仪 (4 件) 当前状态: 暂未用于自动避障。可用目的: 检测透明物体

推车

长度 500 至 2400 mm
宽度 400 至 1500 mm
高度 200 至 2000 mm



