

Usage prévu

Robot mobile collaboratif avec crochet destiné aux opérations entièrement automatisées de collecte et de livraison des chariots

Dimensions

Longueur 1180 à 1275 mm (de la position la plus haute à la plus basse)
 Largeur 580 mm
 Hauteur 550 à 900 mm (de la position la plus basse à la plus haute)
 Hauteur au dessus du sol Robot 50 mm, hauteur d'accroche 50-390 mm
 Poids (nu) 98 kg

Couleur

RAL 9010 Pure White

Capacité de traction

Charge maxi sur chariot Jusqu'à 300 kg avec une inclinaison <1 % - 200 kg avec une inclinaison de 5%

Vitesse et performance

Autonomie 8-10 heures ou 15-20 km (selon la charge)
 Vitesse maximum 1.5 m/s (5.4 km/h)
 Rayon de braquage (sans chariot) 520 mm (autour du centre du robot)
 Rayon de rotation (avec chariot) Longueur totale du robot et du chariot plus de 550 mm
 Précision du positionnement (placement du chariot) +/- 200 mm depuis le centre de la position, 10° de précision

Energie

Batterie Li-NMC, 24 V, 40 Ah; Temps charge complète: 3h (0-80%: en 2 heures)
 Chargeur Input: 100-230 V ac, 50-60 Hz / Output: 24 V, max 15 A

Environnement

Température d'utilisation +5°C to 50°C (Humidité 10-95% sans condensation)
 Indice de protection IP 20

Communication

WiFi Dual-band wireless AC/G/N/B
 Bluetooth 4.0 LE (portée 10-20m)
 Interface USB et Ethernet

Capteurs

SICK scrutateur laser de sécurité S300 (avant et arrière) Modèle S300 avec couverture à 360° (2 unités)
 3D camera Intel RealSense™ Détection des obstacles de 50 à 500 mm de haut
 3D camera Intel RealSense™ sur crochet Détection des objets sur le passage jusqu'à 2000 mm au-dessus du sol
 Scanner Ultrason État actuel: En développement. Application: Détection des objets transparents.

Chariot

Longueur 500 à 2400mm
 Largeur 400 à 1500mm
 Hauteur 200 à 2000mm



