

Usò previsto

Robot mobile collaborativo con gancio	Per il ritiro e la consegna dei carrelli in modo completamente automatico
---------------------------------------	---

Dimensioni

Lunghezza	1180-1275 mm (dal punto più alto a quello più basso)
Larghezza	580 mm
Altezza	Da 550 a 900 mm (dal punto più basso a quello più alto)
Altezza dal suolo	Robot: 50 mm; altezza di presa: 50 mm-390 mm
Peso (senza carico)	98 kg

Colore

RAL 9010	Pure White
----------	------------

Capacità di traino

Carico sul carrello	Fino a 300 kg con pendenza <1% - 200 kg con pendenza del 5%
---------------------	---

Velocità e prestazioni

Autonomia	8-10 ore o 15-20 km (a seconda del carico)
Velocità massima	1.5 m/s (5.4 km/h)
Raggio di sterzo (senza carrello)	520 mm (rispetto al centro del robot)
Raggio di inversione (con carrello)	Lunghezza totale del robot e del carrello + 550 mm
Precisione del posizionamento (rilascio del carrello)	+/- 200 mm dal centro della posizione, precisione di 10°

Alimentazione

Batteria	Li-NMC, 24 V, 40 Ah; tempo di carica: fino a 3 ore (0-80%: 2 ore)
Caricabatterie interno	Ingresso: 100-230 Vca, 50-60 Hz / Uscita: 24 V, max 15 A

Caratteristiche ambientali

Temperatura ambiente	Da +5 °C a +50 °C (umidità 10-95% senza condensa)
Grado di protezione	IP 20

Comunicazione

WiFi	Wireless dual band AC/G/N/B
Bluetooth	4.0 LE, portata: 10-20 m
I/O	USB ed Ethernet

Sensori

Scanner laser di sicurezza SICK S300 (anteriore e posteriore)	Protezione visiva a 360° intorno al robot
Telecamera 3D Intel RealSense™ sul robot	Rilevamento di oggetti sul percorso, a 50-500 mm di altezza dal suolo
Telecamera 3D Intel RealSense™ davanti al gancio	Rilevamento di oggetti sul percorso, fino a 200 cm di altezza dal suolo
Scanner a ultrasuoni (4 unità)	Stato attuale: sviluppo in corso. Uso: rilevamento di oggetti trasparenti

Carrello

Lunghezza	500 - 2400mm
Larghezza	400 - 1500mm
Altezza	200 - 2000mm



