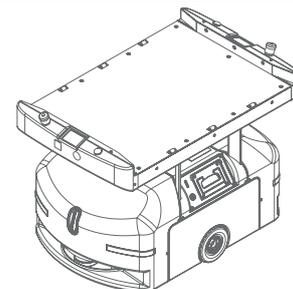
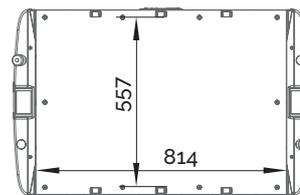
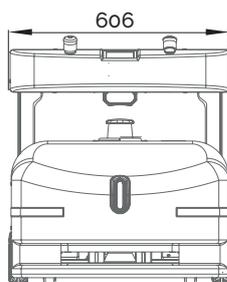
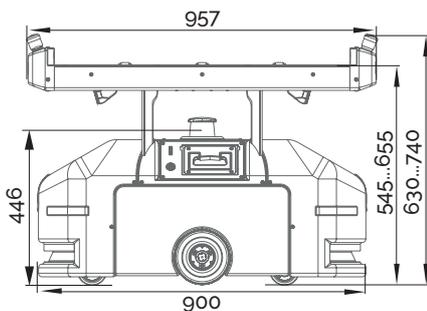




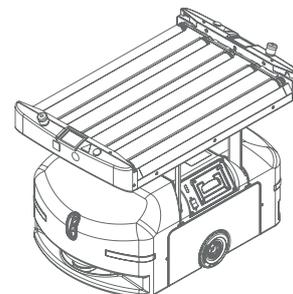
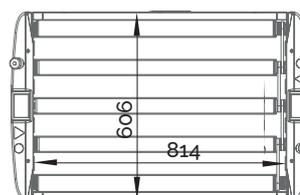
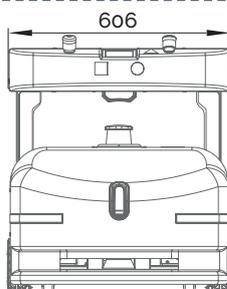
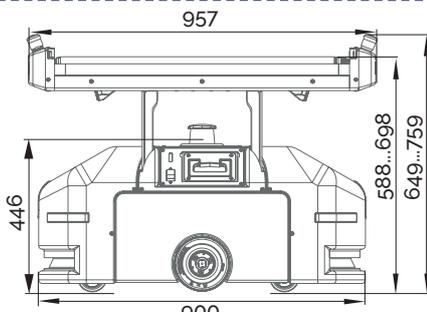
SHERPA® : ROBOTS MÓVILES, COLABORATIVOS, INTUITIVOS Y POLIVALENTES

### Ficha Técnica SHERPA-B

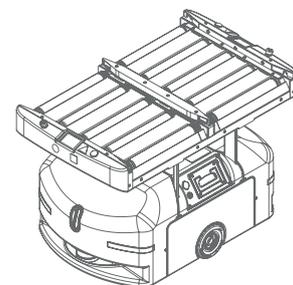
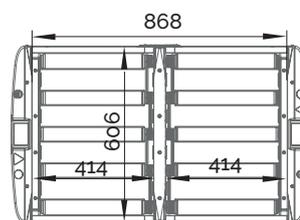
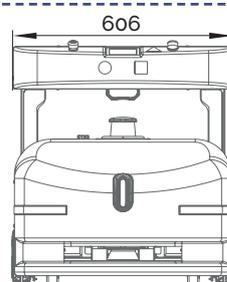
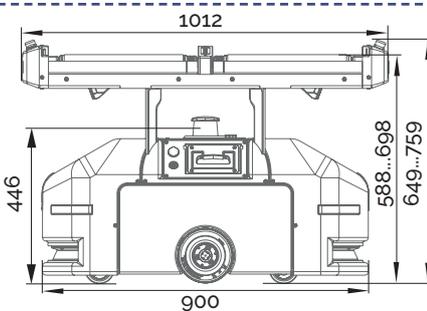
Bandeja para cajas  
(Hasta 200kg)



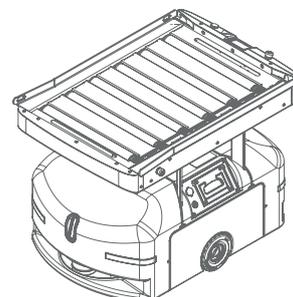
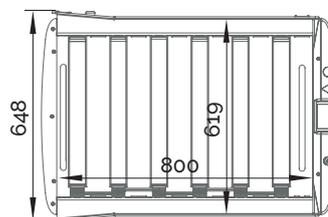
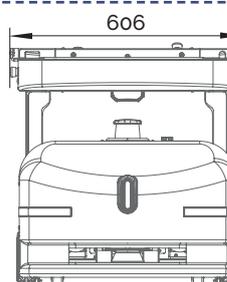
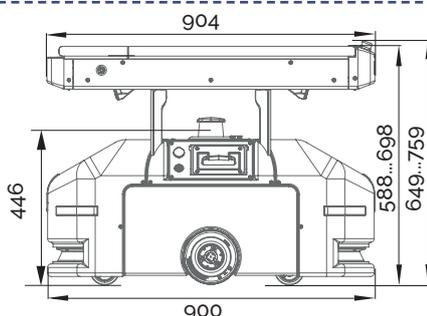
Transportador simple  
(100 y 200kg)



Transportador doble  
(Hasta 200kg)



Transportador frontal  
(100 y 200kg)



#### Especificaciones técnicas

Capacidad de carga útil

Hasta 200 kg (según bandeja)

Modos de funcionamiento

Seguidor ( followme ) y autónomo, con o sin gestión de flota

Sentidos de la marcha

1 o 2 sentidos (según opción)

Puestos de control (IHM)

Pantalla táctil

Pesos totales (con batería) en función del módulo superior

Bandeja porta cajas

Transportador simple

Transportador doble

Transportador frontal

75Kg

85Kg

90Kg

85Kg

<b>Especificaciones técnicas</b>	
Color	Blanco trafic / RAL 9016
Altura máxima del centro de gravedad de la carga	100 y 200 kg = 750 mm / 50 kg = 900 mm / 20 kg = 1500 mm
Distancia del suelo	20 mm
Pendiente máxima	5%
Banda de rodadura – desnivel máximo	+6 mm  -6 mm  según velocidad
<b>Rendimientos</b>	
Velocidad	<b>Hasta 1,94 m/s - 7 km/h (según carga)</b>
Autonomía	Hasta 10 horas según uso
Potencia de los motores de tracción	315 W
Radio de giro (alrededor del centro del robot )	00 mm (gira sobre sí mismo)
Precisión de posicionamiento (en fase de acoplamiento)	+/- 10 mm en el eje de desplazamiento +/- 30 mm perpendicularmente en el eje de desplazamiento
Velocidad del transportador	0,16 m/s
<b>Entorno</b>	
Índice de protección	IP 20
Utilización	Interior (suelo y limpio)
Temperatura de funcionamiento	5 a 50°C (humedad 10 a 90 % sin condensación)
<b>Comunicación y señalización</b>	
Wifi	Inalámbrico de doble banda
Interfaz	USB (para actualizaciones)
Señalizaciones visual	4 tiras Leds de identificación multi-colores y Bluespot
Señalización sonora	Timbre
<b>Dispositivo de seguridad 360° alrededor del robot</b>	
<b>Norma</b>	Conformidad CE siguiendo la norma NF EN ISO 3691-4 (para más detalles ver certificado CE)
<b>Lidar 2D – sensor de navegación láser a 360°</b>	Pepperl&Fuchs R2000
Distancia de medida máx	30 m
Tipo de láser	Clase 1
Método de medición	Pulse Ranging Technology (PRT)
Velocidad de barrido	10 - 50trs/s
Resolución	1 mm
Altura de detección	420 mm
<b>Sensores de evitación</b>	Láser Sick S30B-3011DA
Tipo / nivel de integridad de seguridad	Tipo 3 (IEC 61496) / SIL2 (CEI 61508) / Límite de exigencia SIL 2 (EN 62061)
Categoría	Categoría 3 (EN ISO 13849)
Alcance del campo de protección	3 m
Nivel de rendimiento	PL d (EN ISO 13849)
Tipo de láser	Clase 1
Ángulo de barrido	270 °
Clasificación de seguridad	ISO 13849-1 : B10d 2*10E6
Altura de detección	40 mm
Opción cámara 3D (opcional)	Intel® RealSense™ D435 - Global Shutter, 3µm x 3µm pixels - 10 m
<b>Opciones</b>	
Sistema de pesaje	4 Sensores de pesos (por calibrador de esfuerzo)