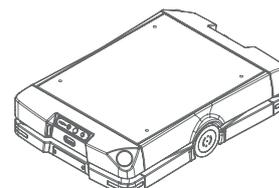
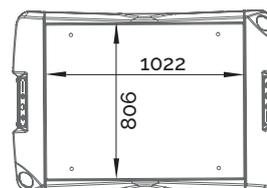
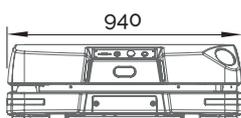
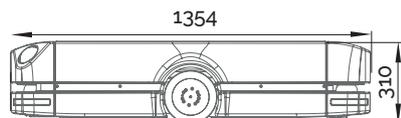




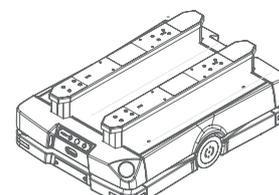
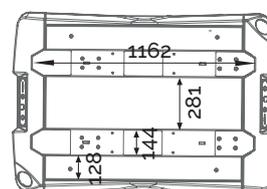
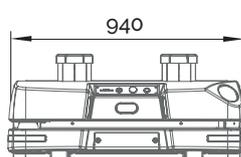
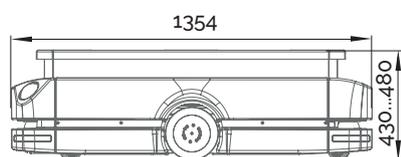
## SHERPA® : ROBOTS COLABORATIVOS INTELIGENTES Y MÓVILES

## Ficha Técnica SHERPA-P

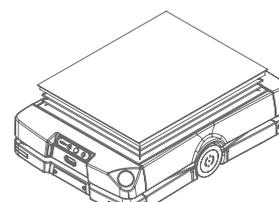
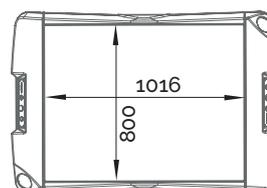
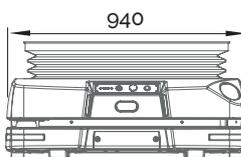
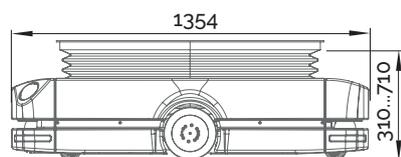
Bandeja simple



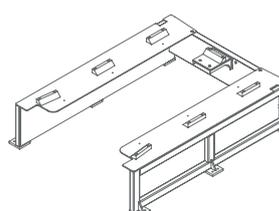
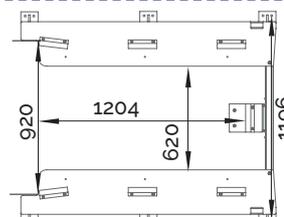
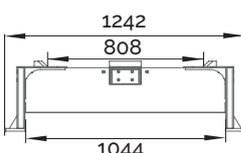
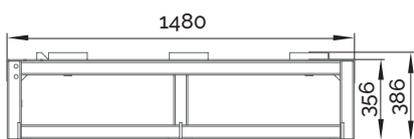
Eleva Palet



Mesa elevadora



SopORTE palet



Necesita fijación en el suelo con tacos / +5 cm a cada lado

### Especificaciones técnicas

	Bandeja simple	Eleva Palet	Mesa elevadora
Peso del robot y su equipo (baterías incluidas)	200Kg	250Kg	400Kg
Carga útil	1050Kg	1000Kg	850Kg
Peso total móvil (PTCR)	1250Kg	1250Kg	1250Kg
Modos de funcionamiento	Autónomo + Gestión de flota		
Sentidos de la marcha	2 sentidos		
Mesa de control (MMI)	Botones + interfaz táctil remota (tableta u otro)		
Coulor	Blanco <traffic> / RAL 9016 - Gris / RAL 7044		
Dimensiones	1354 x 940 x 310 mm		
Distancia del suelo	20 mm		
Pendiente máxima	5 %		
Banda de rodadura / desniveles máximos	+6 mm / -6 mm según velocidad		

<b>Rendimientos</b>	
Velocidad máxima	<b>Hasta 1,94 m/s - 7 km/h (según carga)</b>
Potencia de los motores de tracción	876 W
Radio de giro (alrededor del centro del robot)	00 mm (gira sobre si mismo)
Precisión de posicionamiento (en fase de acoplamiento)	+/- 10 mm en el eje de desplazamiento +/- 30 mm perpendicularmente en el eje de desplazamiento
<b>Entorno</b>	
Índice de protección	IP 20
Entorno de uso	Interior (suelo liso y limpio)
Temperatura de uso	5 a 50°C (humedad 10 a 90 % sin condensación)
<b>Comunicación y señalización</b>	
Wifi	Inalámbrico de doble banda (ver hoja técnica)
Interfaz	USB (para actualizaciones) / Ethernet protocolo Modbus
Señalización visual	4 tiras Leds de identificación multicolor y 2 bluespots
Señalización sonora	Altavoz
<b>Energía</b>	
Baterías	<b>Litio ion (LeFePo) 48V - carga por inducción (ver ficha técnica)</b>
Capacidad de la batería	37 Ah
Tiempo de carga completa	Aprox. 30 min
Duración de la batería	>6000 ciclos completos : cargando/descargando
Comunicación	Conector CAN-Bus M12 5 polos
<b>Dispositivo de seguridad 360° alrededor del robot</b>	
<b>Estándar</b>	Conformidad CE siguiendo la norma NF EN ISO 3691-4 (para más detalles ver certificado CE)
<b>Nivel de rendimiento</b>	PL d (EN ISO 13849)
<b>Sensores de evitación y localización</b>	Nanoscan Sick
Altura de detección	135 mm
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
Tipo de láser	Clase 1
Ángulo de barrido	270 °
Clasificación de seguridad	ISO 13849-1 : B10d
Cámara 3D (opcional)	2 delante, 2 detrás, Intel®RealSense™ D435 - Global Shutter, 3µm x 3µm pixels - 10 m
<b>Opciones</b>	
Sistema de pesaje	Sensor de pesos (por galga extensométrica)
<b>Especificaciones módulo de elevación de palets</b>	
Tiempo de elevación	5 s
Carrera	50 mm
Tipo de palet	Europalet 1200x800 mm (EN13698-1)
Seguridad	Anti-atrapamiento de dedos - sistema anti-caída - sensor de presencia de palet
<b>Especificaciones módulo mesa elevadora</b>	
Tiempo de elevación	10 s
Carrera	500 mm
Seguridad	Sistema de prevención de caídas y arranque protector
Estándar	EN1570-1