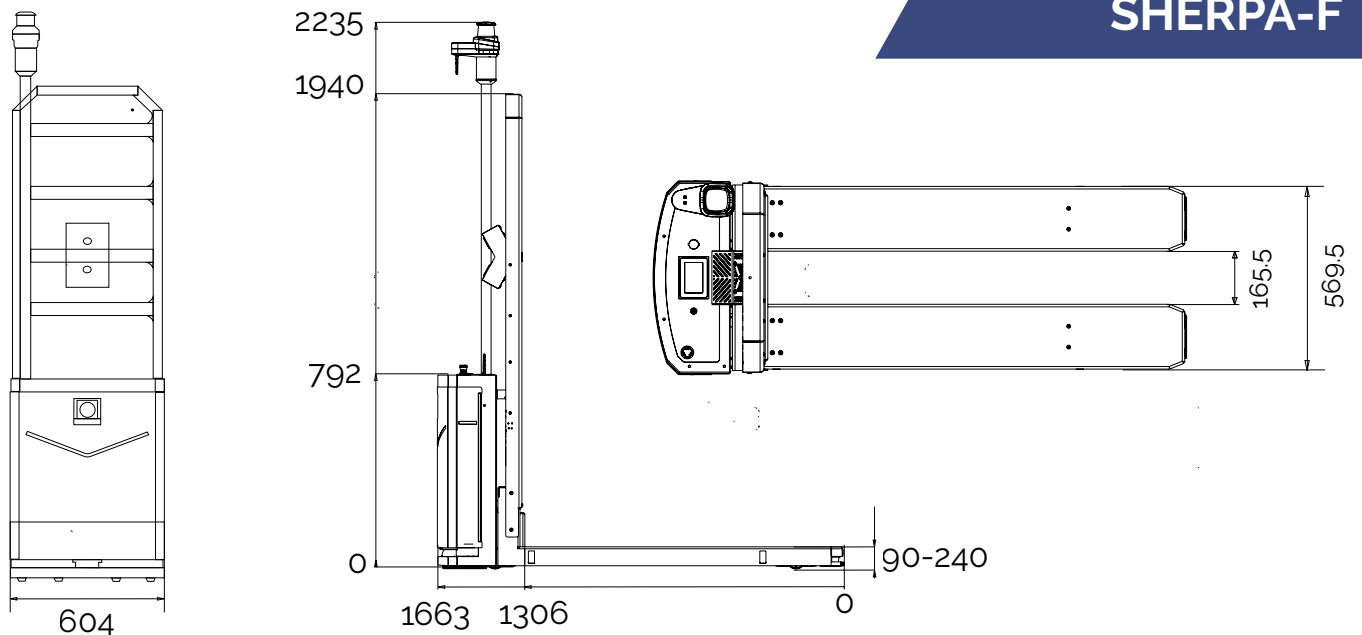


## SHERPA MOBILE ROBOTICS



SHERPA® : DES ROBOTS MOBILES,  
COLLABORATIFS, INTUITIFS ET POLYVALENTS

### Fiche Technique SHERPA-F



#### Spécifications techniques

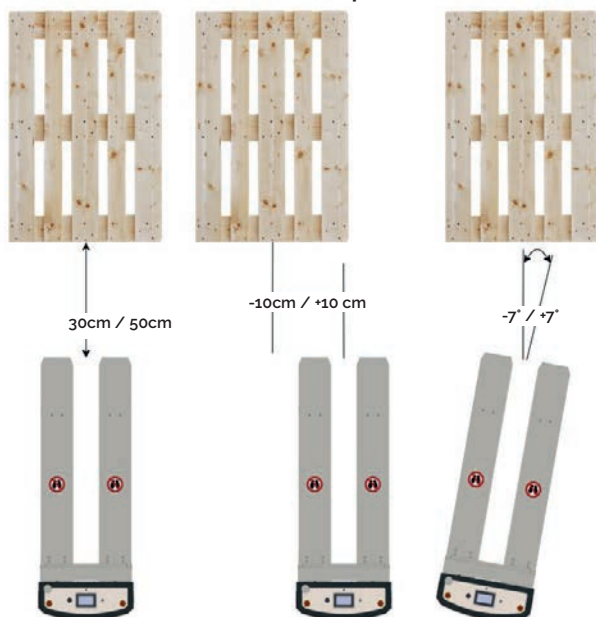
Capacité de charge utile	Jusqu'à 1 200kg
Modes de fonctionnement	AGV / AMR
Sens de marche	Omnidirectionnel
Pupitres de commande (IHM)	Écran tactile 4,3 pouces
Poids total	222 kg
Couleur	Blanc et noir
Course de la fourche	150mm
Hauteur maximale du centre de gravité de la charge	1 300mm
Pente maximale	3%
Bande de roulage - inégalité maximale	+/- 5 mm

#### Performances

Vitesse maximum	1,5 m/s
Autonomie	4 h (avec 2 batteries / 1 dans chaque fourche)
Batterie	Technologie LiFePo4 / 80% de disponibilité : 120 min de fonctionnement pour 30 min de charge
Courant de charge maximal	20A
Couple moteur	394 N m x 4 blocs

Rayon de braquage (autour du centre du robot)	1 704mm ou 1 783mm avec europalette
Précision de positionnement du robot	+/- 1 cm
Longueur de la fourche	1300mm
Course de la fourche	De 90 à 240mm
<b>Environnement</b>	
Indice de protection	IP20
Utilisation	Intérieur (sol lisse et propre)
Température de fonctionnement	0 à 50°C (humidité 10 à 90% sans condensation)
<b>Communication et signalisation</b>	
Wifi	Dual-Band Wireless (2,4GHz & 5GHz)
Interface	API rest et API mqtt
Signalisation visuelle	Leds d'identification dans le capot et sur le mât / Redspot à l'avant
Signalisation sonore	Buzzer
<b>Dispositif de sécurité</b>	
<b>Norme</b>	Conformité CE suivant norme NF EN ISO 3691-4 (pour plus détails voir certificat CE)
<b>Lidar 2D - capteur de navigation laser à 360°</b>	Pepperl&Fuchs R2000
Distance de mesure max	30m
Type de laser	Classe 1
Méthode de mesure	Pulse Ranging Technology (PRT)
Vitesse de balayage	10 - 50trs/s
Résolution	1mm
Hauteur de détection	2235mm
Système de vision 3D (option)	Nous consulter
<b>Dispositif de freinage</b>	
Freinage d'urgence	Freinage dynamique Pld (EN ISO 13849)
Freinage de parking	Par baisse de courant / safe stop

### Reconnaissance palette



### Reconnaissance station de charge

