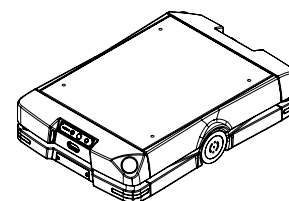
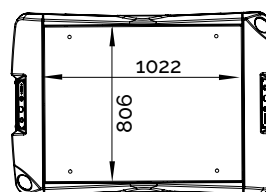
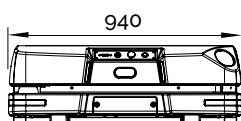
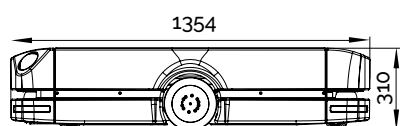




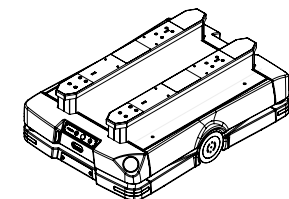
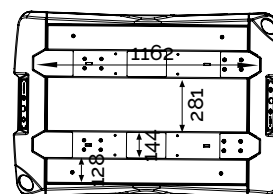
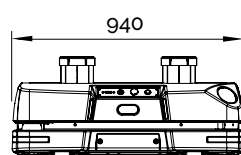
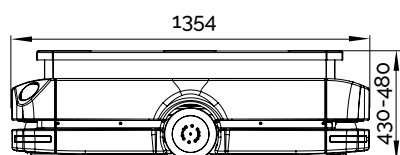
SHERPA® : DES ROBOTS MOBILES, COLLABORATIFS, INTUITIFS ET POLYVALENTS

Fiche Technique SHERPA-P

Plateau simple

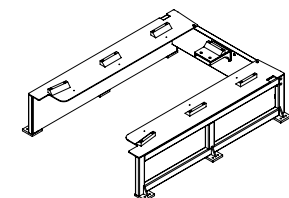
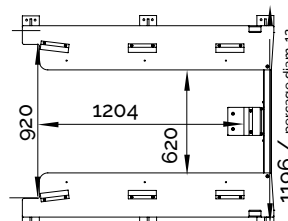
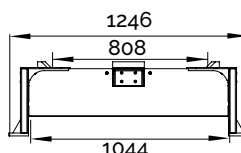
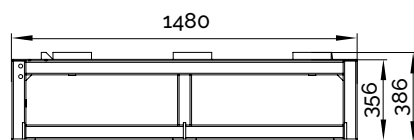


Lève-palette



Pour palettes ouvertes et fermées

Support palette



Nécessite spittage au sol

Spécifications techniques

	Capacité de charges	Plateau simple	Lève-palette
Poids du robot et son équipement (batteries comprises)		200Kg	250Kg
Charge utile		1050Kg	1000Kg
Poids total roulant (PTCR)		1250Kg	1250Kg
Modes de fonctionnement		Autonome + Pilotage de flotte + follow-me (option)	
Sens de marche		2 sens	
Pupitres de commande (IHM)		Boutons + interface tactile 7 pouces (option)	
Couleur		Blanc trafic / RAL 9016 - Gris / RAL 7044	
Dimensions		1354 x 940 x 310 mm	
Garde au sol		20 mm	
Pente maximale		5 %	
Bande de roulage / inégalité maximale		+6 mm / -6 mm selon vitesse	

Performances	
Vitesse maximum	1.6m/s - 5.8 km/h (selon charge)
Autonomie	Charge par induction : biberonnage 24/24 - 7/7 (voir fiche technique)
Puissance des moteurs de traction	2 x 876 W (nominal) Brushless DC
Rayon de braquage (autour du centre du robot)	00 mm (il tourne sur lui-même)
Précision de positionnement (en phase d'accostage)	+/- 10 mm dans l'axe de déplacement +/- 20 mm perpendiculairement à l'axe de déplacement
Environnement	
Indice de protection	IP 20
Utilisation	Intérieur (sol lisse et propre)
Température de fonctionnement	5 à 50°C (humidité 10 à 90 % sans condensation)
Communication et signalisation	
Wifi	Dual-band wireless (2.4GHz et 5GHz)
Interface	USB (pour mises à jour) / Ethernet protocole Modbus
Signalisation visuelle	4 bandeaux Leds d'identification multi-couleurs et 2 bluespots
Signalisation sonore	Buzzer
Dispositif de sécurité	
Norme	Conformité CE suivant norme NF EN ISO 3691-4 (pour plus détails voir certificat CE)
Niveau de performance	PL d (EN ISO 13849)
Capteurs d'évitement et de localisation	Nanoscan Sick
Hauteur de détection	135 mm
Portée du champ de protection	3 m
Type de laser	Classe 1
Angle de balayage	2 x 270 °
Système de vision 3D (option)	Nous consulter
Dispositif de freinage	
Freinage d'urgence	Freinage dynamique PLd (EN ISO 13849)
Freinage de parking	Freinage par manque de courant
Spécifications module lève-palette	
Temps de levée	5 s
Course	50 mm
Type de palette	Palette Europe 1200x800 mm (EN13698-1)
Sécurité	Carter anti coincement de doigts - système antichute - capteur de présence palette (sur fourches et sur la station de prise/dépose - PLd)