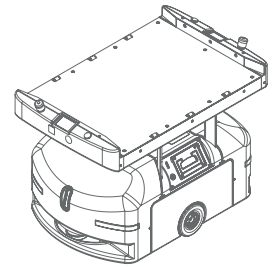
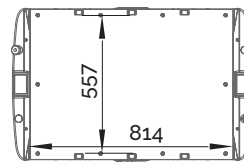
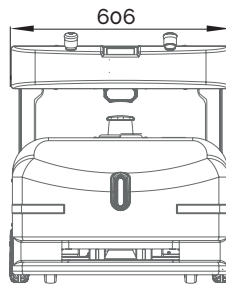
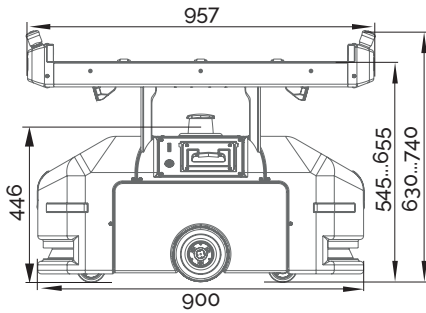




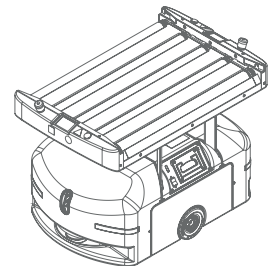
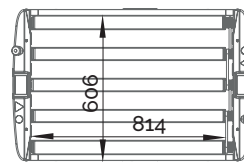
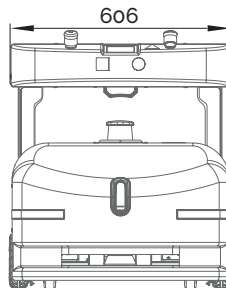
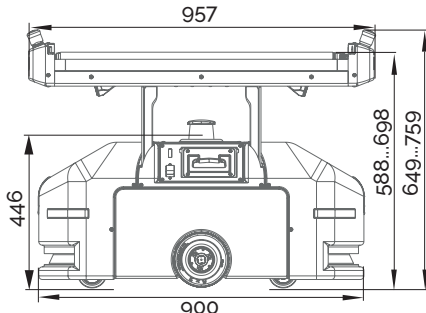
SHERPA® : ROBOTY MOBILNE, WSPÓŁPRACUJĄCE, INTUICYJNE I WSZECHSTRONNE

Karta Techniczna SHERPA-B

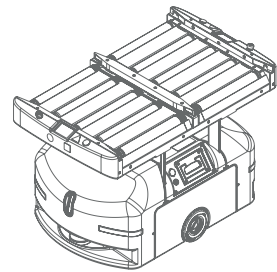
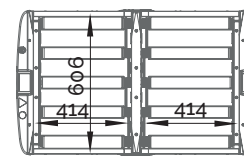
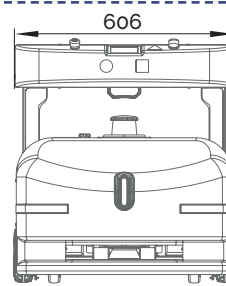
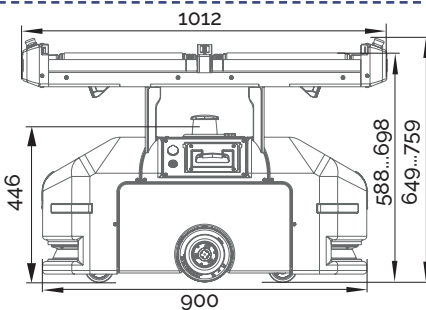
Płyta na skrzynki
(do 200kg)



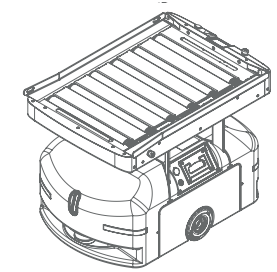
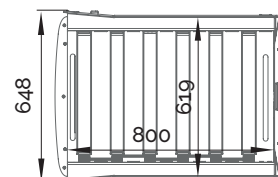
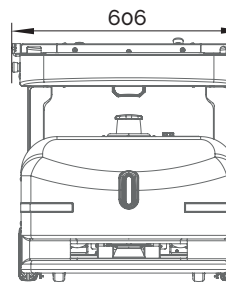
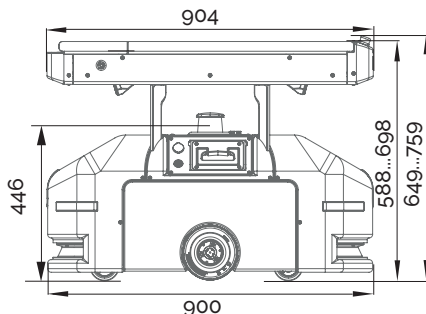
Przenośnik pojedynczy
(100 i 200kg)



Przenośnik podwójny
(do 200kg)





Przenośnik przedni
(100 i 200kg)



Specyfikacja techniczna

Ładowność	Do 200 kg (wg. płyty)			
Tryb funkcjonowania	Podążania (FollowMe) i autonomiczny, z lub bez systemu zarządzania flotą			
Kierunek ruchu	1 lub 2 kierunki (w zależności od opcji)			
Pulpit zdalny (HMI)	Ekran dotykowy			
Waga (z baterią) w zależności od modułu górnego	Płyta na skrzynki	Przenośnik pojedynczy	Przenośnik podwójny	Przenośnik przedni
	75 Kg	85 Kg	90 Kg	80 Kg

Specyfikacja techniczna	
Kolor	Biały / RAL 9016
Max wysokość położenia środka ciężkości ładunku (względem podłoża)	100 i 200 kg = 750 mm / 50 kg = 900 mm / 20 kg = 1500 mm
Prześwit	20 mm
Max pochylenie podłoża	5%
Skok - max nierówność	+6 mm  -6 mm  wg.prędkości
Wydajność	
Max prędkość	Do 1,94 m/s - 7 km/h (w zależności od ciężkości ładunku)
Czas pracy akumulatora	Do 10 godz. w zależności od sposobu użytkowania
Moc silników trakcyjnych	315 W
Promień skrętu (wokół środka robota)	00 mm (obraca się wokół siebie)
Dokładność pozycjonowania (w fazie dokowania)	+/- 10 mm w ruchu osi +/- 30 mm prostopadle do ruchu osi
Prędkość przenośnika	0,16 m/s
Środowisko	
Wskaźnik ochrony	IP 20
Użytkowanie	Wewnątrz pomieszczeń (podłoże gładkie i czyste)
Temperatura funkcjonowania	od 5 do 50°C (wilgotność od 10 do 90 % bez kondensacji)
Komunikacja i sygnalizacja	
Wifi	Dual-band wireless
Interfejs	USB (do aktualizacji)
Sygnalizacja świetlna	4 taśmy led multikolor i bluespot
Sygnalizacja dźwiękowa	Buzzer
Urządzenie bezpieczeństwa 360° wokół robota	
Norma	Zgodność z normą NF EN ISO 3691-4 (więcej szczegółów - patrz certyfikat CE)
Lidar 2D – laserowy czujnik nawigacji 360°	Pepperl&Fuchs R2000
Max odległość pomiaru	30 m
Typ lasera	Klasa 1
Metoda pomiaru	Pulse Ranging Technology (PRT)
Prędkość skanowania	10 - 50trs/s
Rozdzielczość	1 mm
Wysokość detekcji	420 mm
Czujniki unikania kolizji	Laser Sick S30B-3011DA
Typ / poziom integralności bezpieczeństwa	Typ 3 (IEC 61496) / SIL2 (CEI 61508) / Limit wymagań SIL 2 (EN 62061)
Kategoria	Kategoria 3 (EN ISO 13849)
Zakres pola ochronnego	3 m
Poziom wydajności	PL d (EN ISO 13849)
Typ lasera	Klasa 1
Kąt skanu	270 °
Klasyfikacja bezpieczeństwa	ISO 13849-1 : B10d 2x10E6
Wysokość detekcji	40 mm
Kamera 3D (opcjonalnie)	Intel® RealSense™ D435 - Global Shutter, 3µm x 3µm pixels - 10 m
Opcje	
System ważenia	4 czujniki (tensometryczne)