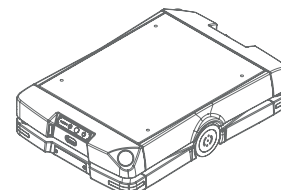
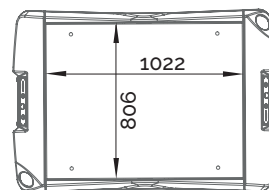
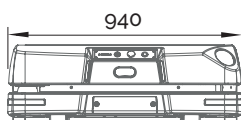
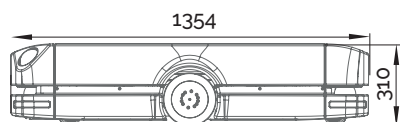




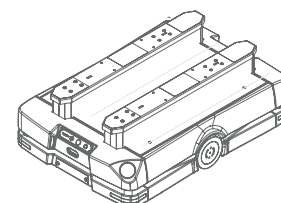
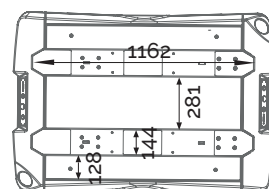
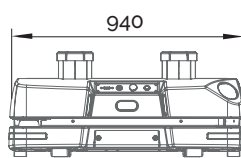
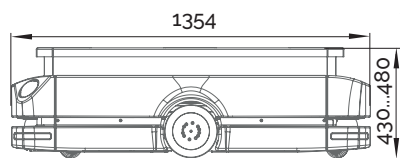
SHERPA® : ROBOTY MOBILNE, WSPÓŁPRACUJĄCE,
INTUICYJNE I WSZECHSTRONNE

Karta Techniczna SHERPA-P

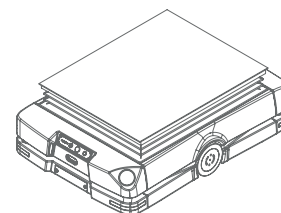
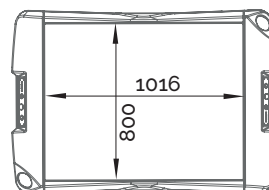
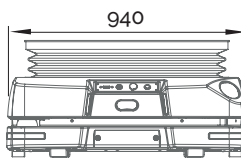
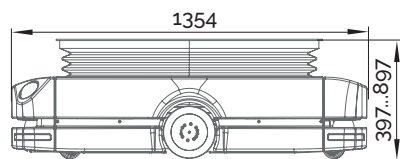
Płyta



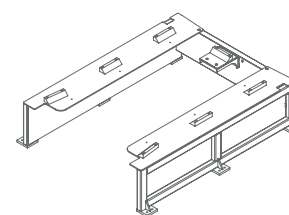
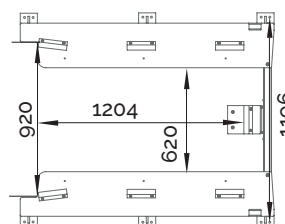
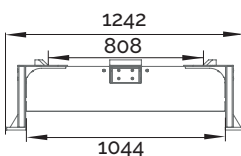
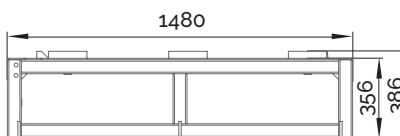
Podnośnik palet



Płyta z windą



Stacja dokująca



Wymaga mocowania kątownikami do podłoża / +5 cm z każdej strony

Specyfikacja techniczna

	Płyta	Podnośnik palet	Płyta z windą
Waga robota z jego wyposażeniem (w tym bateria)	200Kg	250Kg	400Kg
Ładowność	1050Kg	1000Kg	850Kg
Waga całkowita z ładunkiem	1250Kg	1250Kg	1250Kg
Tryb funkcjonowania	Autonomiczny + zarządzanie flotą		
Kierunek ruchu	2 kierunki		
Pulpit zdalny (HMI)	Przyciski + zdalny interfejs dotykowy (tablet lub inny)		
Kolor	Biały / RAL 9016 - Szary / RAL 7044		
Wymiary	1354 x 940 x 310 mm		
Prześwit	20 mm		
Max nachylenie podłoża	5 %		
Skok/ max nierówność	+6 mm / -6 mm wg. prędkości		

Wydajność	
Prędkość max	Do 1,94 m/s - 7 km/h (w zależności od ciężkości ładunku)
Moc silnika trakcyjnego	876 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
Środowisko	
Wskaźnik ochrony	IP 20
Użytkowanie	Wewnątrz pomieszczeń (podłoga gładka i czysta)
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), Ethernet protokół Modbus
Sygnalizacja świetlna	4 taśmy led multikolor i 2 x bluespot
Sygnalizacja dźwiękowa	Głośnik / Buzzer
Energia	
Technologia akumulatora i ładowanie	Lithium ion (LeFePo) 48V – ładowanie indukcyjne (patrz Karta Techniczna)
Pojemność akumulatora	37 Ah
Całkowity czas ładowania	Ok. 30 min
Żywotność akumulatora	>6000 cykli pełnego ładowania/rozładowania
Komunikacja	5-pinowe złącze M12 CAN-Bus
Narzędzie bezpieczeństwa 360° wokół robota	
Norma	Zgodność z normą NF EN ISO 3691-4 (więcej szczegółów patrz certyfikat CE)
Poziom wydajności	PL d (EN ISO 13849)
Czujniki unikania kolizji i lokalizacji	Nanoscan Sick
Wysokość detekcji	135 mm
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
Typ lasera	Klasa 1
Kąt skanu	270 °
Klasyfikacja bezpieczeństwa	ISO 13849-1 : B10d
Kamera 3D (opcjonalnie)	2 z przodu, 2 z tyłu, Intel®RealSense™ D435 - Global Shutter, 3µm x 3µm pixels - 10 m
Opcje	
System ważenia	Czujniki tensometryczne
Specyfikacja podnośnika palet	
Czas podnoszenia	5 s
Skok	50 mm
Typ palety	Europaleta 1200x800 mm (EN13698-1)
Bezpieczeństwo	Zabezpieczenie przed przytrzaśnięciem palców - system zapobiegający upadkowi - czujnik obecności palety
Specyfikacja płyty z windą	
Czas podnoszenia	10 s
Skok	500 mm
Bezpieczeństwo	System zapobiegający upadkowi i ochraniacze
Normy	EN1570-1