



Autonomiczny Robot Mobilny AMR

Inovatica AGV model TU-3

Bezpieczne podnoszenie, podwozie do zabudowy



Certyfikat CE, wyjątkowa konstrukcja i bezpieczeństwo

Unikalna konstrukcja i wydajność. Opcja Certyfikat CE (ISO 3691-4:2020) i inne certyfikaty.



Bogate wybór interfejsów dla różnorodnych aplikacji

I/O, CAN, RS485 i inne interfejsy są dostępne na potrzeby rozbudowy mechanizmu wyższego poziomu, który może realizować różne aplikacje robota.



±5 mm dokładności, nawigacja, dokładność i elastyczność

Nawigacja SLAM z dokładnością do ±5 mm przy prędkości do 1,5 m/s pozwala zwiększyć wydajność pracy.



Wiele konfiguracji funkcji i bezproblemowa rozbudowa

Dostępne funkcje obejmują edycję mapy, edycję modelu, pozycjonowanie i nawigację, podstawowy model ruchu (różnicowy), rozszerzenia peryferyjne (rolki, podnoszenie, utajona przyczepność), interfejsy itp.



4 klasa czystości 4, większa niezawodność

Test czystości ISO Class 4, możliwość stosowania w branżach o wysokich wymaganiach czystości, jak produkcja półprzewodników.



Wykrywanie przeszkód 3D, większe bezpieczeństwo

Obsługa wykrywania przeszkód 3D oraz nawigacja reflektorowa w celu zwiększenia bezpieczeństwa produktu.

Specyfikacja techniczna

- Standard ○ Opcja

Podstawowe parametry

Nazwa produktu:	Autonomiczny Robot mobilny
Typ operacji:	Autonomiczny
Typ nawigacji:	Laser SLAM
Typ nośnika:	podwozie do zabudowy

Maksymalny udźwig:	300 kg
Prześwit podwozia:	27 mm
Waga (z baterią):	120 kg
Wymiary robota mobilnego: Dł. x Szer. x Wys.:	842 x 582 x 302,5 mm
Wymiary platformy (Dł. x Szer.):	820 x 560 mm
Wysokość skanowania laserów nawigacyjnych:	185,5 mm
Minimalna szerokość alejki:	722 mm
Średnica obrotu:	972,6 mm
Zakres temperatury otoczenia:	0°C do 50°C
Zakres wilgotności otoczenia:	10% do 90%, ciśnienie normalne, brak kondensacji

Parametry wydajności

Prędkość jazdy:	do 1,5 m/s
Przejezdność (nachylenie / próg / szczelina)	<5% / 5 mm / 30 mm
Dokładność pozycjonowania nawigacji	±5 mm
Dokładność kąta nawigacji	±0,5°

Parametry baterii

Specyfikacja baterii:	48 V / 40 Ah (LiFePo4)
Czas pracy na baterii:	do 12 h
Czas ładowania (10% do 80%):	≤2,5 h
Metoda ładowania:	Ręczna / Automatyeczna / Szybka wymiana ręczna

Konfiguracje funkcji

Liczba lidarów:	2x SICK
Wi-Fi roaming	●
Funkcje podstawowe	●
Obsługa ładowania automatycznego	●
Rozpoznawanie platform nośników	●
Rozpoznawanie palet na regałach	●
Nawigacja reflektorowa	○
Unikanie przeszkód 3D	○
Precyzyjne pozycjonowanie QR	○

Konfiguracje bezpieczeństwa

Przycisk awaryjny (E-stop)	●
Sygnalizacja dźwiękowa	●
Sygnalizacja świetlna	●

Certyfikaty

ISO 3691-4	●
EMC / ESD	●
Klasa czystości	ISO Class 4

Wymiary (mm)

