

Nowoczesne rozwiązania AMR dla Twojej firmy

Specyfikacja techniczna

EAE15

Ładowność

1500KG

Wysokość podnoszenia

4500MM

Długość/Szerokość/Wysokość

2578/1040/2100MM



Robot widłowy z przeciwwagą

Robot integruje nawigację 2D/3D SLAM, odometrię laserową i technologie percepcji, zapewniając elastyczność w zastosowaniach takich jak rozładunek i układanie stojaków w branży motoryzacyjnej, składowanie w przestrzeniach o wysokim zagęszczeniu, dokowanie czy współpraca z ramionami robotycznymi. Dzięki precyzyjnej konstrukcji osiąga dokładność pozycjonowania ± 5 mm, zgodną z systemami opartymi na reflektorach i słupkach. Obsługuje wiele algorytmów, umożliwiających automatyczne rozpoznawanie oraz manipulację paletami, szpulami i stojakami. System bezpieczeństwa obejmuje detekcję przeszkód 360°, omijanie przeszkód 3D, wykrywanie obecności i parametrów ładunku, zabezpieczenia antykolizyjne oraz certyfikat UL.

AiTEN

 **Translog**
SYSTEMS

Wydajność manewrowa

Wysuwana konstrukcja masztu znacząco redukuje wymaganą przestrzeń operacyjną, umożliwiając łatwą nawigację w wąskich przejściach i środowiskach o wysokim zagęszczeniu produkcyjnym/magazynowym. Obsługuje dodatkowe osprzęty, takie jak boczne przesuwanie wideł, rozwieranie/zamykanie wideł oraz ich pochylanie, a także narzędzia dostosowane do potrzeb, takie jak chwytaki czy obrotowe widły. Te funkcje spełniają specjalistyczne wymagania w produkcji samochodowej, logistyce łańcucha chłodniczego oraz produkcji elektroniki, zapewniając precyzję na poziomie milimetrowym, zwinne sterowanie ruchem oraz niezawodność w każdym scenariuszu operacyjnym.

Czas pracy

Obsługuje ładowanie ręczne i automatyczne, zapewniając 6–8 godzin pracy w warunkach produkcyjnych. Czas ładowania wynosi poniżej 2 godzin. Wykorzystuje baterie litowo-żelazowo-fosforanowe (LiFePO4) o wysokim poziomie bezpieczeństwa i żywotności do 2000 cykli ładowania-rozładowania.

Interakcja z operatorem

Wypożyczony w interfejs HMI (Human-Machine Interface) do monitorowania stanu pracy w czasie rzeczywistym.

Dokument ma charakter informacyjny i może różnić się od ostatecznej specyfikacji produktu. Dane techniczne mogą ulegać zmianom, a ich zastosowanie zależy od konkretnych warunków eksploatacji.

Dane techniczne

Opis	1	Model produktu			EAE15
	2	Typ napędu			Elektryczny
	3	Typ nawigacji			Laserowa
	4	Ładowność	Q	kg	1500
	5	Środek ładunku	C	mm	600
	6	Przewieszenie przednie	X	mm	167
	7	Rozstaw osi	Y	mm	1100
Koła	1	Koła			Poliuretanowe
	2	Rozmiar kół napędowych		mm	254x100
	3	Rozmiar kół nośnych		mm	210x85
	5	Liczba kół (strona napędowa/nośna)			1x-1/2
	6	Rozstaw kół (strona napędowa)	b10	mm	/
	7	Rozstaw kół (strona nośna)	b11	mm	841
Inne	1	Waga własna		kg	2865±50
	2	Obciążenie osi (napędowa/nośna) - pełne obciążenie		kg	544/3821
	3	Obciążenie osi (napędowa/nośna) - bez obciążenia		kg	1589/1276
	4	Poziom hałas pojazdu		dB(A)	<70
	5	Waga baterii		kg	79
	6	Napięcie/Pojemność baterii		V/ah	24/301 Bateria Litowa

Rozpoznanie AI

System wykorzystuje sztuczną inteligencję do rozpoznawania palet, regatów i koszy o różnych specyfikacjach i kolorach, zapewniając wielokątowe, wysoko precyzyjne i adaptacyjne wykrywanie dla stabilnych operacji transportowych.

Komunikacja

Wypożyczony w przemysłowy Ethernet i obsługuje standardy bezprzewodowe 802.11b/g/n/ac.

Gwarancja jakości

Każdy komponent przechodzi rygorystyczną kontrolę przed montażem. W trakcie montażu realizowane są liczne punkty kontroli jakości, a po zakończeniu montażu przeprowadzany jest 48-godzinny test bezawaryjnej pracy.

Wymiary	1	Całkowita wysokość (przy opuszczonych widłach)	H1	mm	2100
	2	Wysokość podnoszenia	H3	mm	4500
	3	Prześwit wideł (przy podniesionych widłach)	H2	mm	5423
	4	Prześwit wideł (przy opuszczonych widłach)	H5	mm	40
	5	Całkowita długość	L1	mm	2578
	6	Całkowita szerokość	b1	mm	1040
	7	Szerokość pojazdu	b2	mm	950
	8	Wymiary wideł	s/e/l	mm	110/40/1150
	9	Rozstaw wideł	b3	mm	400-680
	10	Minimalny prześwit podwozia	m	mm	50
	11	Szerokość przejścia dla układania pod kątem prostym	Ast	mm	3029
	12	Promień skrętu	Wa	mm	1296
Wydajność	1	Prędkość jazdy (z ładunkiem/bez ładunku)		m/s	1.5/2
	2	Prędkość podnoszenia (z ładunkiem/bez ładunku)		mm/s	90/120
	3	Prędkość opuszczania (z ładunkiem/bez ładunku)		mm/s	100/90
	4	Maksymalne nachylenie (z ładunkiem/bez ładunku)		%	45/78
	5	Hamulec			Elektromagnetyczny
	6	Moc silnika napędowego		kw	AC 2.5
	7	Moc silnika napędowego		kw	DC 3.0



Skontaktuj się z nami

AiTEN

T: +(86)400-106-0508
E: marketing@aiten.com
W: www.aitenrobot.com



Translog
SYSTEMS

T: +(48)22-815-33-87
E: info@translog.com.pl
W: www.translog.com.pl

