

Nowoczesne rozwiązania AMR dla Twojej firmy

Specyfikacja techniczna

EMP10S



Ładowność
1000KG

Wysokość podnoszenia
156MM

Promień skrętu
1037MM

Robot transportowy

Model wyróżnia się wyjątkową wydajnością pozycjonowania dzięki innowacyjnej konstrukcji z różnicowym układem dwóch kół, umożliwiającej pobieranie i odkładanie towarów w przejściach o szerokości zaledwie 2 metrów. Idealnie sprawdza się w lekkich zastosowaniach transportowych, takich jak transport liniowy czy przemysł elektroniczny 3C. Dzięki wysokiej dokładności pozycjonowania (± 10 mm), obsługuje zarówno nawigację 2D/3D SLAM, jak i nawigację opartą na reflektorach lub słupkach. System wykorzystuje wieloalgorytmiczne pozycjonowanie, co umożliwia rozpoznawanie palet oraz stojaków materiałowych i koszy, zapewniając precyzyjne pobieranie i odkładanie ładunków. W zakresie bezpieczeństwa urządzenie oferuje 360-stopniową detekcję przeszkód w płaszczyźnie poziomej oraz trójwymiarowe omijanie przeszkód z przodu, w tym wykrywanie nisko zawieszonych obiektów. Wyposażone jest również w system wykrywania kolizji na końcach wideł, przyciski awaryjnego zatrzymania oraz zderzaki ochronne, spełniając tym samym wymagania certyfikatu CE.

AiTEN

 **Translog**
SYSTEMS

Wydajność manewrowa

Produkt oferuje wyjątkowe parametry mobilności, osiągając maksymalną prędkość operacyjną 1,5 m/s przy pełnym obciążeniu. Pokonuje przeszkody o wysokości do ± 5 mm, szczeliny do 15 mm oraz wzniesienia o nachyleniu do 5 stopni. Może współpracować z urządzeniami zewnętrznymi, takimi jak windy, drzwi automatyczne i przenośniki. Kompatybilny z różnymi rozwiązaniami transportowymi, w tym paletami, ramami materiałowymi, wózkami kosзовymi i regałami.

Czas pracy

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

Interakcja z operatorem

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

Komunikacja

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

Rozpoznanie AI

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

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.

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

Dane techniczne

Opis	1	Model produktu			EMPI05
	2	Typ napędu			Elektryczny
	3	Typ nawigacji			Laserowa
	4	Ładowność	Q	kg	1000
	5	Środek ładunku	C	mm	600
	6	Rozstaw osi	Y	mm	830
Koła	1	Koła			Poliuretanowe
	2	Rozmiar kół napędowych		mm	80
	3	Rozmiar kół nośnych		mm	60
	4	Szerokość toru (strona napędowa)	b11	mm	390
	5	Szerokość toru (strona stabilizująca)	b10	mm	575
Silnik	1	Moc silnika napędowego		kw	0.6
	2	Moc silnika podnoszenia		kw	0.8
	3	Napięcie/pojemność baterii	V/ah	48V/25Ah Bateria litowa	
Inne	1	Waga całkowita		kg	200
	2	Typ układu napędowego			Różnicowy
	3	Poziom hałasu		dB(a)	<70

Wymiary	1	Całkowita wysokość	H1	mm	1855
	2	Prześwit górnej osłony pojazdu	H2	mm	485
	2	Wysokość podnoszenia	H3	mm	156
	4	Wysokość wideł (przy opuszczonych widłach)	H5	mm	86
	5	Prześwit płaszczyzny skanowania laserowego	H6	mm	1820
	6	Prześwit płaszczyzny skanowania antykolizyjnego	H7	mm	145
	5	Całkowita długość pojazdu	L1	mm	1520
	6	Całkowita szerokość pojazdu	b1	mm	950
	8	Wymiary wideł	s/e/l	mm	186/60/1150
	9	Rozstaw wideł	b3	mm	560
	10	Minimalny prześwit podwozia	m	mm	20
	11	Szerokość przejścia dla składowania pod kątem prostym, ± 20 mm	Ast	mm	1920
Wydajność	12	Promień skrętu	Wa	mm	1037
	1	Prędkość jazdy (z ładunkiem/bez ładunku)		m/s	0.7/0.6
	2	Prędkość podnoszenia (z ładunkiem/bez ładunku)		mm/s	60/50
	3	Prędkość opuszczania (z ładunkiem/bez ładunku)		mm/s	50/60
	4	Maksymalne nachylenie (z ładunkiem/bez ładunku)		%	4/1
	5	Hamulec			Elektromagnetyczny



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

