

ROBOTY AGV / AMR

ROBOT MOBILNY AMR INTRABOT PICKER



OPIS I PRZEZNACZENIE

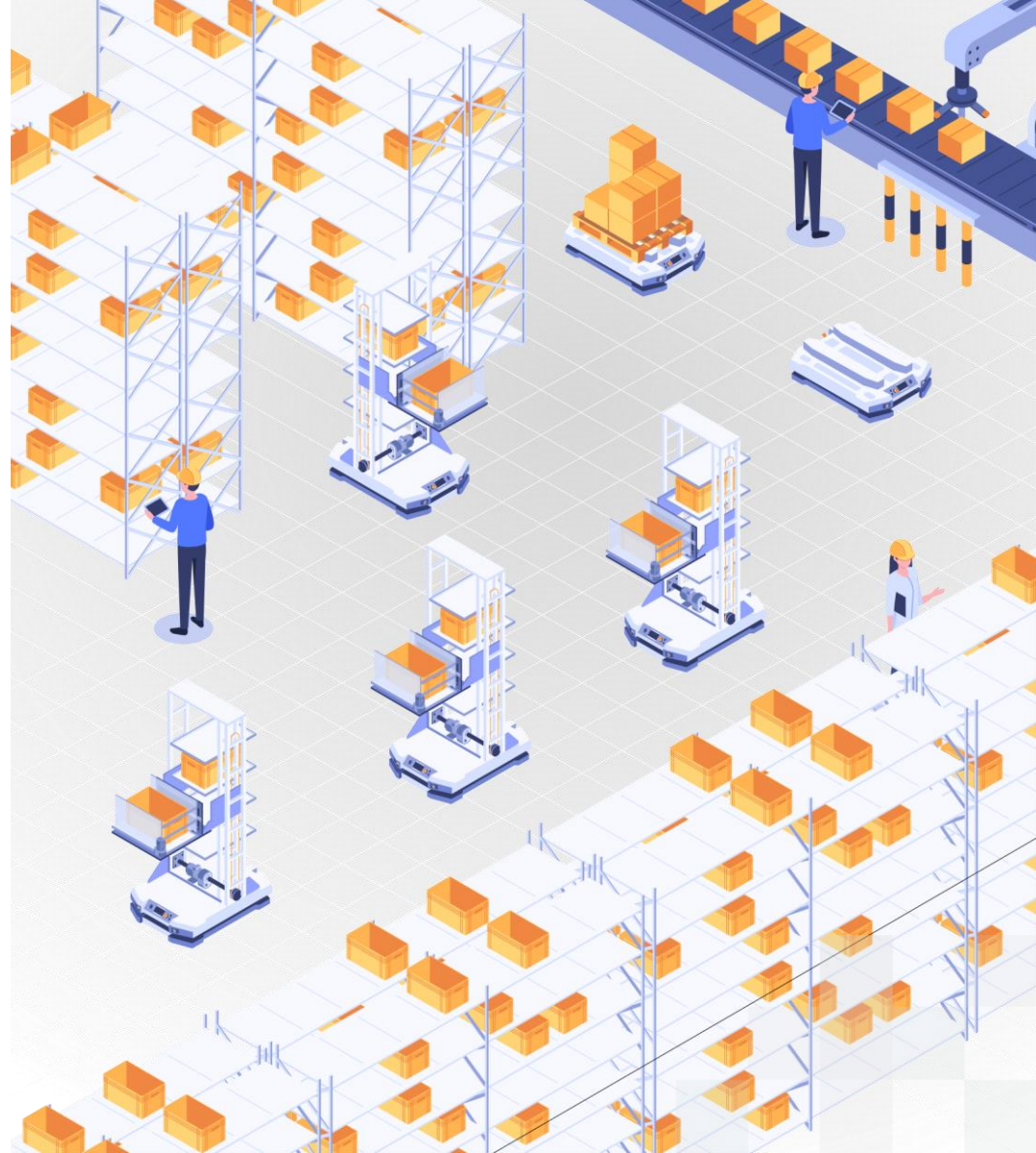
IntraBot Picker to autonomiczny robot mobilny przeznaczony do stref magazynowych wyłączonych z ruchu dla ludzi. Robot transportuje standardowe ładunki oraz pobiera i odkłada na regały i przenośniki. IntraBot Picker porusza się w oparciu o nawigację hybrydową (połączenie nawigacji taśmowej i beztaśmowej), ładuje akumulatory w trybie buforowym i ściśle współpracuje z systemem zarządzania flotą komponującym misje dla robotów i dbającym o prawidłowy ruch floty robotów mobilnych.

SPOSÓB PORUSZANIA SIĘ POJAZDU

IntraBot Picker porusza się w pełni autonomicznie, wyposażony jest w dwa laserowe skanery przestrzeni, które w przypadku wykrycia przeszkody powodują zatrzymanie się robota. W zależności od fazy misji (jazda z ładunkiem, bez ładunku, pobór ładunku itp.), IntraBot Picker porusza się z różną prędkością postępową i różną strefą wykrywania przeszkód. Robot może poruszać się z ładunkiem jak i bez ładunku. Pojazd AMR ma zdefiniowane trasy i obszary, w których może się poruszać i omijać przeszkody.

TRANSPORTOWANIE ŁADUNKU

Opisywany pojazd AMR jest przystosowany do transportowania ładunku w pojemnikach KLT o wymiarach 600x400x270. Robot pozycjonuje się względem ładunku lub regału dzięki zainstalowanemu na robocie systemowi wizyjnemu. Pojemniki KLT pobierane są z poziomu regału lub przenośnika i umieszczane na półkach pojazdu. Poprawne umiejscowienie ładunku potwierdzane jest za pomocą czujników obecności ładunku. Robot z ładunkami wykonuje transport w miejsce wyznaczone przez system zarządzający, po czym dokonuje odłożenia ładunku na regały lub przenośniki.



PARAMETRY TECHNICZNE

Wymiary gabarytowe (dł. x szer. x wys.)	1800x950x4055 mm
Ciężar własny	800 kg
Maksymalna prędkość	1,8 m/s (6,5 km/h)
Maksymalny udźwig	350 kg
Ładunek	Pojemnik KLT 600x400x270 mm
Liczba przewożonych ładunków na półkach robota	7
Nawigacja	Nawigacja hybrydowa - autonomiczna (beztaśmowa) z możliwością omijania przeszkód oraz taśmowa do precyzyjnych wjazdów
Manewrowość	Jazda przód, tył, obrót w miejscu
Minimalny promień skrętu	1950 mm

Bezpieczeństwo	Laserowe skanery bezpieczeństwa zapewniające widok 360 stopni wokół pojazdu podczas poruszania się, kontrola prędkości, przełączenie stref bezpieczeństwa w zależności od aktualnej prędkości, wykonywanej operacji i obecności ładunku, wyłączniki bezpieczeństwa, sygnały świetlne i dźwiękowe, sensoryka dodatkowa, zgodne z normą PN-EN ISO 3691-4:2020
Zasilanie	Bateria akumulatorów - typ LiFePO4 (48 VDC, 2x73 Ah)
Czas pracy baterii	12-16 h* * w zależności od obciążenia, charakteru misji, a nawet zmian temperatury otoczenia, maksymalny czas pracy pojazdu, po pełnym naładowaniu akumulatora, może ulec istotnym zmianom
Maksymalna wysokość pobierania	3400 mm
Minimalna wysokość pobierania	400 mm
Głębokość pobierania	700 mm

ETISOFT
SMART SOLUTIONS

ess.etisoft.pl

