

Załącznik 1 -SPECYFIKACJA ZO_17_2021_INNOMOTO_ELPLC_ROBOT MOBILNY

1. WSPÓLPRACUJĄCY ROBOT MOBILNY - wykorzystywany wewnętrznego transportu elementów

WYMIARY:

Długość	1350 mm
Szerokość	910 mm
Wysokość	322 mm
Masa (bez obciążenia)	229 kg
Powierzchnia na ładunek	1 304 x 864 mm
Prześwit nad podłożem	25 - 28 mm
Średnica koła:	Koło napędowe: 200 mm Koło samonastawne: 100 mm

ŁADOWNOŚĆ:

Ładowność robota	600 kg
------------------	--------

PRĘDKOŚĆ I OSIĄGI:

Czas pracy na akumulatorze	8 godzin 20 minut
Aktywny czas pracy bez ładunku	10 godz. 45 min
Czas czuwania	16 godz. 45 min
Prędkość maksymalna	2 m/s. (7,2 km/h) (pełne obciążenie, płaska powierzchnia)
Maksymalne przyspieszenie	Bez ładunku: 0,41 m/s ² Maksymalna ładowność: 0,37 m/s ²
Limity przyspieszenia przy maksymalnej ładowności	0,37 m/s ² .
Szerokość korytarza operacyjnego dla skrętu o 90°	2400 mm
Szerokość korytarza operacyjnego przy obrocie o 180°	2400 mm
Szerokość do obracania	2 750 mm

Przejezdna szczelina i tolerancja progu:

Szczelina: maksymalnie 29 mm przy maksymalnie 0,5 m/s

Krok: maksymalnie 10 mm przy maksymalnie 0,5 m/s | przy maksymalnym kącie 40°

Załącznik 1 -SPECYFIKACJA ZO_17_2021_INNOMOTO_ELPLC_ROBOT MOBILNY AKUMULATOR

	Li-NMC, 47,7 V nominalnie, minimum 41 V, maksimum 54 V
Czas ładowania	45 minut (10–90%) ładowarka automatyczna 1 godzina 10 min (10–90%) ładowarka przewodowa
Cykl ładowania akumulatora	Minimum 3000 cykli

ŚRODOWISKO:

Zakres temperatury otoczenia	Od +5°C do 40°C (wilgotność 10–85% bez kondensacji)
Klasa IP	IP52
Certyfikacje	EMC EN61000-6-2, EN61000-6-4, (EN12895)
Normy bezpieczeństwa dla pojazdów przemysłowych	CE, EN1525, ANSI B56.5, ISO3691-4, RIA15.08, ISO13849-1

KOMUNIKACJA:

WiFi	Router: 2,4 GHz i 5 GHz. Komputer wewnętrzny: Adapter WiFi: 2,4 GHz i 5 GHz, 2 anteny wewnętrzne.
Połączenia bezpieczeństwa WE/WY	6 wejść cyfrowych, 6 wyjść cyfrowych
Ethernet	Wtyczka M12, 4szt. 10/100 Mbit Ethernet z protokołem Modbus, adapter do anteny zewnętrznej

CZUJNIKI:

- System bezpieczeństwa **2 szt.**
 - Ochrona wizualna 360° wokół robota: 360° do 30 m na płaszczyźnie i 200 mm na wysokość.
- Kamera 3D **2 szt.**
 - Idealny zasięg: 0,3 m do 3 m
 - Technologia głębości: stereoskopowa
 - Pole widzenia głębi (FOV): 87° × 58°
 - Minimalna odległość głębości (Min-Z) przy maksymalnej rozdzielczości: ~28 cm
 - Rozdzielczość wyjściowa głębi: do 1280 × 720
 - Szybkość klatek głębi: do 90 kl/s
 - Dokładność głębości: <2% przy 2 m
 - Rozdzielczość ramki RGB: 1920 × 1080 Częstotliwość odświeżania RGB

Załącznik 1 -SPECYFIKACJA ZO_17_2021_INNOMOTO_ELPLC_ROBOT MOBILNY
Głębokość × Wysokość: 90 mm × 25 mm × 25 mm

3. Czujniki zbliżeniowe 8 szt.

W ZESTAWIE Z ROBOTEM:

2. PODNOŚNIK DLA ROBOTA MOBILNEGO

Długość	1200 mm
Szerokość	162 mm
Wysokość całkowita po opuszczeniu	95 mm
Wysokość całkowita po podniesieniu	155 mm
Udźwig podnośnika	500 kg
Wysokość podnoszenia	60 mm
Cykl podnoszenia	Minimum 60000 cykli
Długość x szerokość (Palet)	1200 x 800 mm

3. AUTOMATYCZNA ŁADOWARKA DLA ROBOTA MOBILNEGO

WYMIARY:

Szerokość	620 mm
Wysokość	340 mm
Głębokość	200 mm
Masa	21 kg

WARUNKI ZNAMIONOWE UŻYTKOWANIA:

Zakres temperatury otoczenia	od +5°C do 40°C
Wilgotność	10-95% bez kondensacji
Parametry	Wyjście: 48 V/40 A przy 240 V, 48 V przy 120 V Wejście: 100–240 V, 50–60 Hz
Norma	EN 60204-1