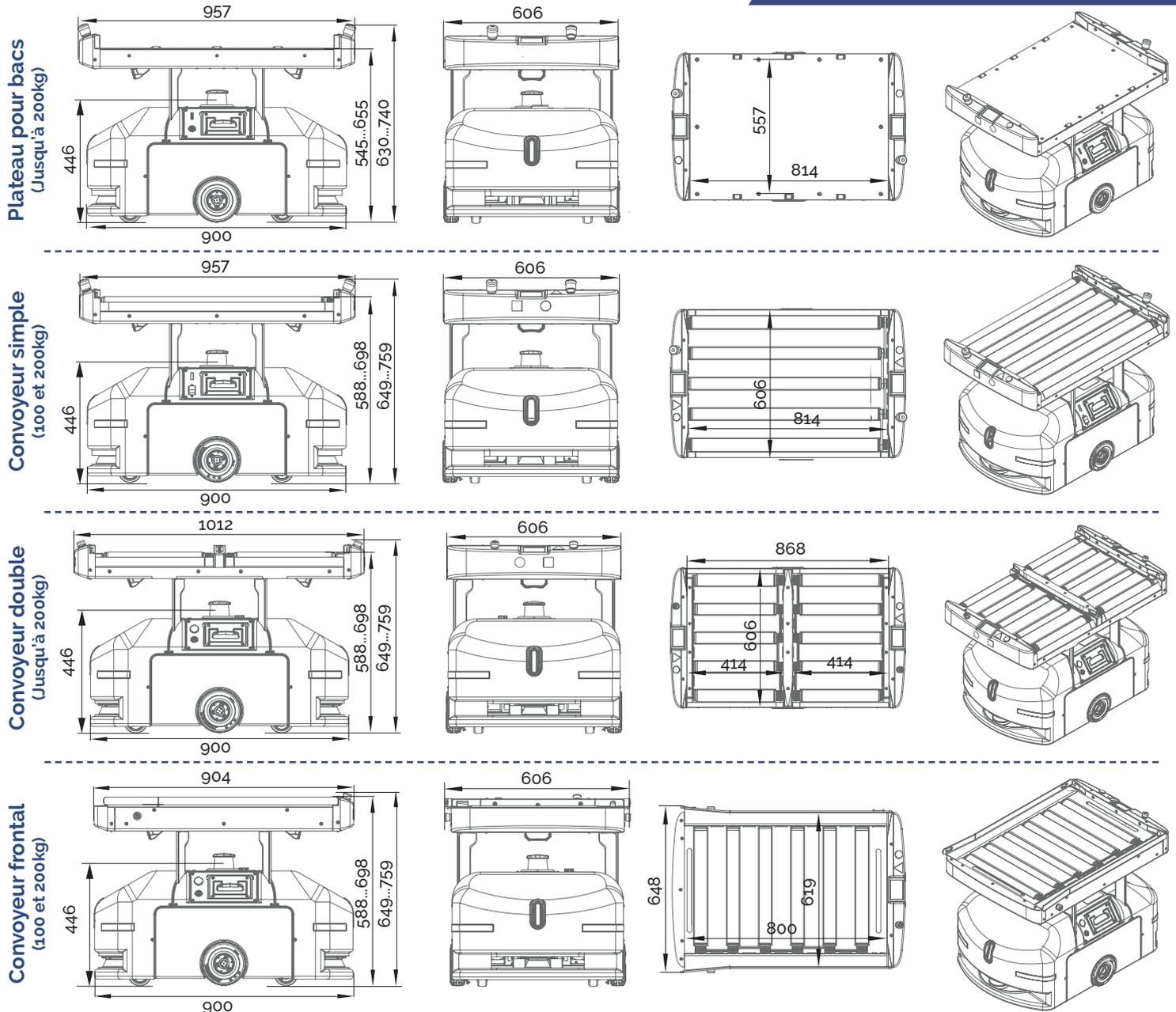




Fiche Technique SHERPA-B

SHERPA® : DES ROBOTS MOBILES,
COLLABORATIFS, INTUITIFS ET POLYVALENTS



Spécifications techniques

Capacité de charge utile	Jusqu'à 200 kg (selon plateau)			
Modes de fonctionnement	Suiveur (FollowMe) et autonome, avec ou sans pilotage de flotte			
Sens de marche	1 ou 2 sens (selon option)			
Pupitres de commande (IHM)	Écran tactile			
Poids total (avec batterie) en fonction du module supérieur	Plateau porte bacs	Convoyeur simple	Convoyeur double	Convoyeur frontal
	75Kg	85Kg	90Kg	85Kg

Spécifications techniques	
Couleur	Blanc trafic / RAL 9016
Hauteur maximale du centre de gravité de la charge	100 et 200 kg = 750 mm / 50 kg = 900 mm / 20 kg = 1500 mm
Garde au sol	20 mm
Pente maximale	5%
Bande de roulage - inégalité maximale	+6 mm  -6 mm  selon vitesse
Performances	
Vitesse maximum	Jusqu' 7 km/h (selon charge)
Autonomie	Jusqu'à 10 heures selon utilisation
Puissance des moteurs de traction	315 W
Rayon de braquage (autour du centre du robot)	00 mm (il tourne sur lui-même)
Précision de positionnement (en phase d'accostage)	+/- 10 mm dans l'axe de déplacement +/- 30 mm perpendiculairement à l'axe de déplacement
Environnement	
Indice de protection	IP 20
Utilisation	Intérieur (sol lisse et propre)
Température de fonctionnement	5 à 50°C (humidité 10 à 90 % sans condensation)
Communication et signalisation	
Wifi	Dual-band wireless
Interface	USB (pour mises à jour)
Signalisation visuelle	4 bandeaux Leds d'identification multi-couleurs et Bluespot
Signalisation sonore	Buzzer
Dispositif de sécurité 360° autour du robot	
Norme	Conformité CE suivant norme NF EN ISO 3691-4 (pour plus détails voir certificat CE)
Lidar 2D - capteur de navigation laser à 360°	Pepper&Fuchs R2000
Distance de mesure max	30 m
Type de laser	Classe 1
Méthode de mesure	Pulse Ranging Technology (PRT)
Vitesse de balayage	10 - 50trs/s
Résolution	1 mm
Hauteur de détection	420 mm
Capteurs d'évitement	Laser Sick S30B-3011DA
Type / niveau d'intégrité de la sécurité	Type 3 (IEC 61496) / SIL2 (CEI 61508) / Limite d'exigence SIL 2 (EN 62061)
Catégorie	Catégorie 3 (EN ISO 13849)
Portée du champ de protection	3 m
Niveau de performance	PL d (EN ISO 13849)
Type de laser	Classe 1
Angle de balayage	270 °
Bord sensible	Mayser EKS 014
Classification sécurité	ISO 13849-1 : B10d 2*10E6
Hauteur de détection	40 mm
Caméra 3D (option)	Intel® RealSense™ D435 - Global Shutter, 3µm x 3µm pixels - 10 m
Options	
Système de pesée	4 Capteurs de poids (par jauge de contraintes)