

MANIPULATEUR MOBILE "R-MoMa"

FLEXIBILITY TO THE MAX

DOMAINES D'APPLICATION

- Chargement / Déchargement de machines
- Intralogistique, transport de marchandises
- Applications de Pick & Place
- Inspections
- Et bien d'autres...

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

- Système robotique hybride de navigation autonome et de manipulation collaborative
- Robot mobile autonome (AMR) Omron LD-250 avec scanners de sécurité latéraux
- Vitesse maximale 1.0m/s
- Capacité de la batterie 72Ah, durée de fonctionnement 8h
- Robot collaboratif avec système de vision intégré, Omron TM-12S (Portée 1'300mm, Charge utile 12kg)
- Commande par automate Omron avec écran tactile
- Facile à programmer et à utiliser
- Structure robuste avec plaque de base pour le montage de périphériques (ex. Caisse 600x400mm)
- Charge utile sur la plaque de base max. 120kg
- Dimensions L 1'150 x l 820 x H 1'800 mm

PACK DE BASE

- Unité de base R-MoMa
- Licence logicielle de base

OPTIONS

- Préhension par pince électrique ou ventouse électrique
- Transmetteur de données E/S pour les interfaces avec des stations de travail ou des équipements
- Scrutateurs laser de sécurité Avant et Arrière pour la surveillance des zones stationnaires et mobiles
- Autres structures modulaires possibles
- Extension à une flotte d'AMR et connexion au MES de l'entreprise
- Télémaintenance par réseau mobile ou Internet

