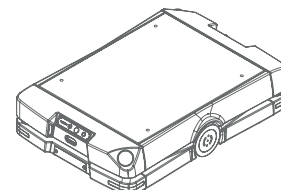
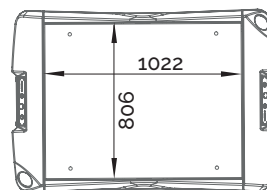
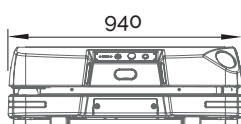
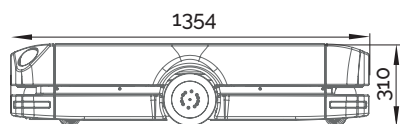




SHERPA® : DES ROBOTS MOBILES, COLLABORATIFS, INTUITIFS ET POLYVALENTS

Fiche Technique SHERPA-P

Plateau simple
(Jusqu'à 1000kg)



Lève-palette
(Jusqu'à 1000kg)

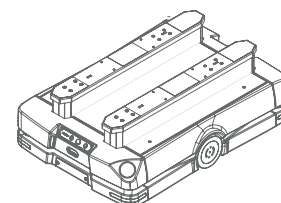
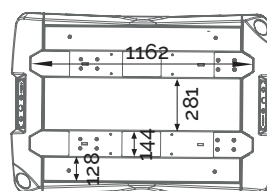
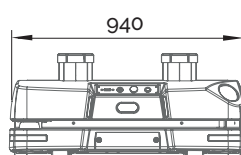
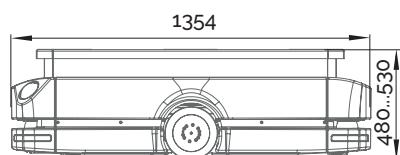
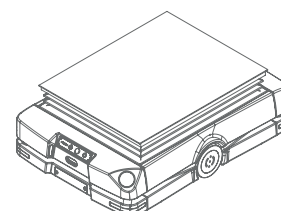
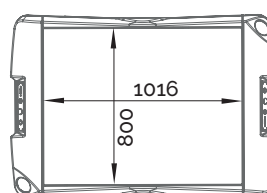
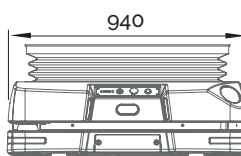
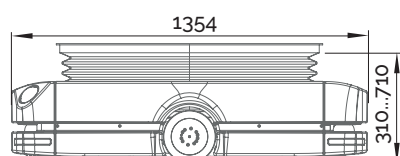
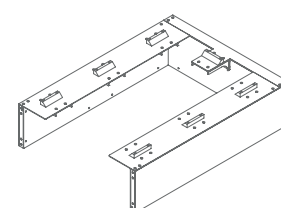
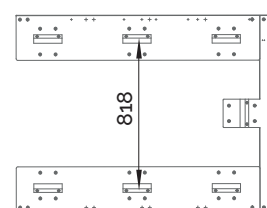
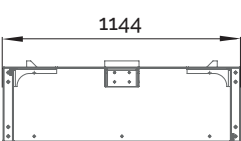
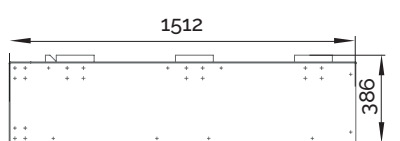


Table élévatrice
(Jusqu'à 1000kg)



Support palette
(Jusqu'à 1000kg)



Nécessite spittage au sol avec équerres / +5 cm de chaque côté

Spécifications techniques

Capacité de charge utile	Jusqu'à 1000 kg (selon plateau)		
Modes de fonctionnement	Autonome + Pilotage de flotte		
Sens de marche	2 sens		
Pupitres de commande (IHM)	Boutons + interface tactile déportée (tablette ou autre)		
Poids total (avec batterie) en fonction du module supérieur	Plateau simple	Lève-palette	Table élévatrice
	250Kg	300Kg	450Kg
Couleur	Blanc trafic / RAL 9016 - Gris / RAL 7044		
Dimensions	1354 x 940 x 310 mm		
Garde au sol	20 mm		
Pente maximale	5 %		
Bande de roulage / inégalité maximale	+6 mm	-6 mm	selon vitesse

Performances	
Vitesse maximum	Jusqu'à 7 km/h (selon charge)
Puissance des moteurs de traction	876 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 (voir fiche technique)
Interface	USB (pour mises à jour) / Ethernet protocole Modbus
Signalisation visuelle	4 bandeaux Leds d'identification multi-couleurs et 2 bluespots
Signalisation sonore	Haut Parleur
Énergie	
Technologies de batteries et recharge	Lithium ion (LeFePo) 48V - charge par induction (voir fiche technique)
Capacité batteries	37 Ah
Temps de charge complet	Env. 30 min
Durée de vie batteries	>6000 cycles complets de charge/décharges
Communication	Connecteur CAN-Bus M12 5 pôles
Dispositif de sécurité 360° autour du robot	
Norme	Conformité CE suivant norme NF EN ISO 3691-4 (pour plus détails voir certificat CE)
Niveau de performance	PL d (EN ISO 13849)
Capteurs d'évitement et de localisation	Nanoscan Sick
Hauteur de détection	135 mm
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
Type de laser	Classe 1
Angle de balayage	270 °
Classification sécurité	ISO 13849-1 : B10d
Caméra 3D (option))	2 à l'avant, 2 à l'arrière, Intel®RealSense™ D435 - Global Shutter, 3µm x 3µm pixels - 10 m
Options	
Système de pesée	Capteur de poids (par jauge de contraintes)
Spécifications module lève-palette	
Temps de levée	5 s
Course	50 mm
Type de palette	Palette Europe 1200x800 mm (EN13698-1)
Sécurité	Carter anti coincement de doigts - système antichute - capteur de présence palette
Spécifications module table élévatrice	
Temps de levée	10 s
Course	400 mm
Sécurité	Système antichute et soufflet de protection
Normes	EN1570-1