

RB-KAIROS 3

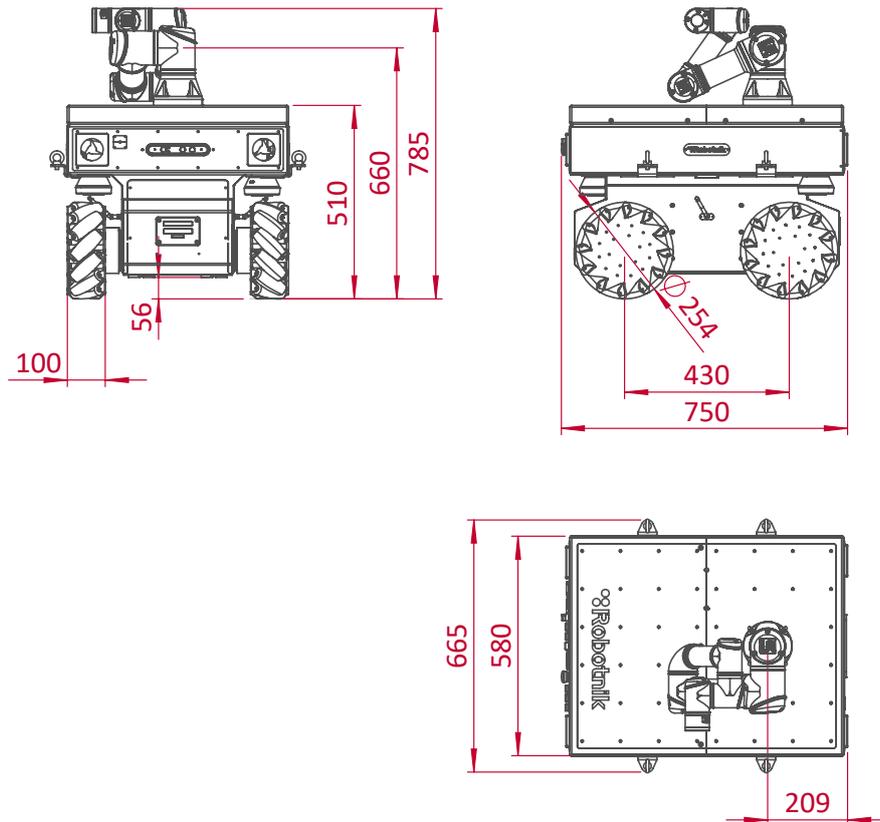


**MANIPULADOR
MÓVIL COLABORATIVO**
COMPLETAMENTE INTEGRADO
PARA **APLICACIONES INDUSTRIALES**

MANIPULACIÓN MÓVIL INDUSTRIAL:

PICK & PLACE
CARGA / POSICIONADO
MONTAJE
ENSAMBLAJE
ATORNILLADO, TALADRADO...
INSPECCIÓN Y VERIFICACIÓN





ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

MECÁNICA

(Configuración con ruedas omnidireccionales)

Dimensiones **750 x 665 x 785 mm (Plegado)**

Peso **115 kg**

Capacidad de carga **115/250 kg**

Velocidad **2 m/s**

Entorno **Interior**

Protección **IP54**

Autonomía **6/12 h en continuo movimiento**

Baterías **LiFePO₄ 15/30Ah@48V**

Motores de tracción **4 x 500 W servomotores brushless**

Rango de temperatura **0° a +50°C**

Máxima pendiente **25 %**

CONTROL

Controlador **Arquitectura abierta en ROS
PC integrado con Linux**

Comunicación **WiFi 802.11n**

Conectividad **Interna: USB, RS232 y GPIO
Externa: USB, RJ45, fuentes de
alimentación 5, 12 VDC y batería**

BRAZO

Peso **11 kg**

Capacidad de carga **3 kg**

Alcance **500 mm**

EGP 40 CO ACT

(Pinza opcional)

Peso **0,7 kg**

Fuerza de agarre **35-140 N**

Carrera **6 mm**

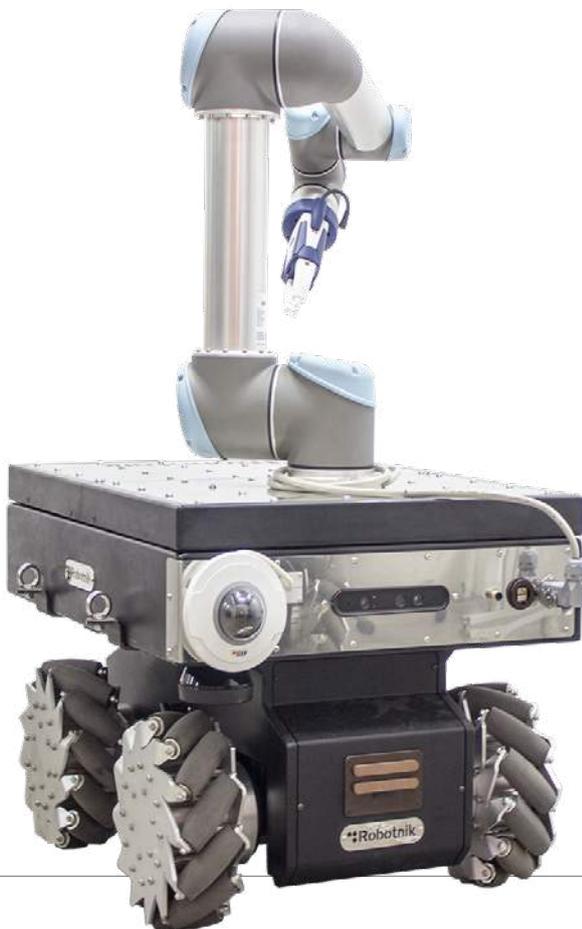
RB-KAIROS 5

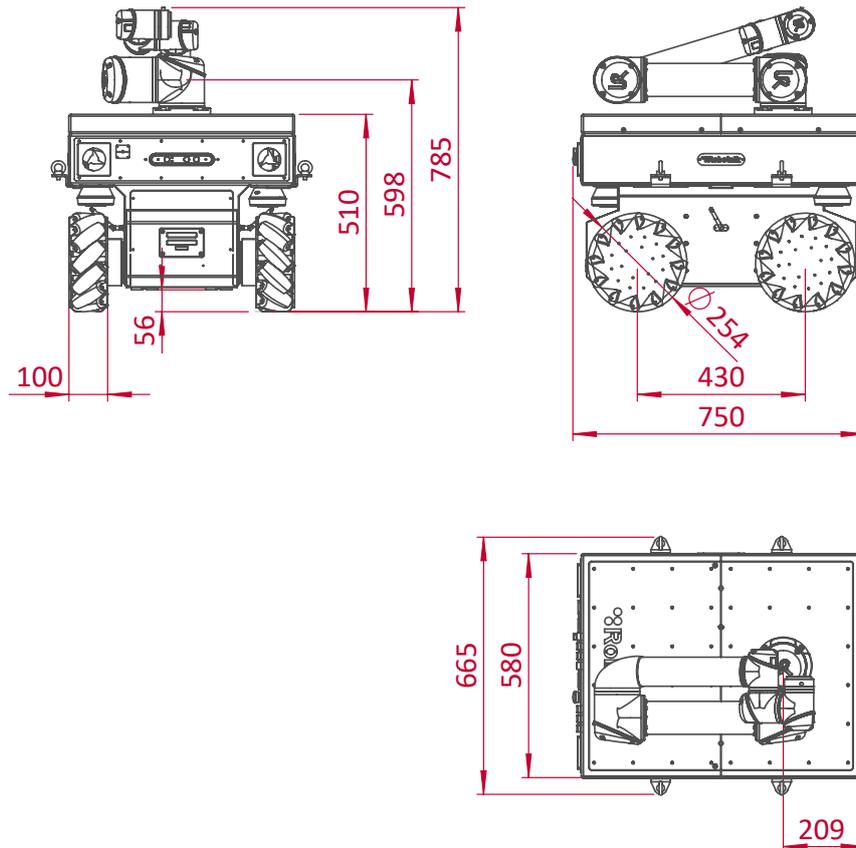


**MANIPULADOR
MÓVIL COLABORATIVO**
COMPLETAMENTE INTEGRADO
PARA **APLICACIONES INDUSTRIALES**

MANIPULACIÓN MÓVIL INDUSTRIAL

PICK & PLACE
CARGA / POSICIONADO
MONTAJE
ENSAMBLAJE
ATORNILLADO, TALADRADO...
INSPECCIÓN Y VERIFICACIÓN
INVESTIGACIÓN & DESARROLLO





ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

MECÁNICA

(Configuración con ruedas omnidireccionales)

Dimensiones **750 x 665 x 785mm (Plegado)**

Peso **125 kg**

Capacidad de carga **105/250 kg**

Velocidad **2 m/s**

Entorno **Interior**

Protección **IP54**

Autonomía **6/12 h en continuo movimiento**

Baterías **LiFePO₄ 15/30Ah@48V**

Motores de tracción **4 x 500 W servomotores brushless**

Rango de temperatura **0° a +50°C**

Máxima pendiente **20 %**

CONTROL

Controlador **Arquitectura abierta en ROS
PC integrado con Linux**

Comunicación **WiFi 802.11n**

Conectividad **Interna: USB, RS232 y GPIO
Externa: USB, RJ45, fuentes de
alimentación 5, 12 VDC y batería**

BRAZO

Peso **18,4 kg**

Capacidad de carga **5 kg**

Alcance **850 mm**

EGP 40 CO ACT

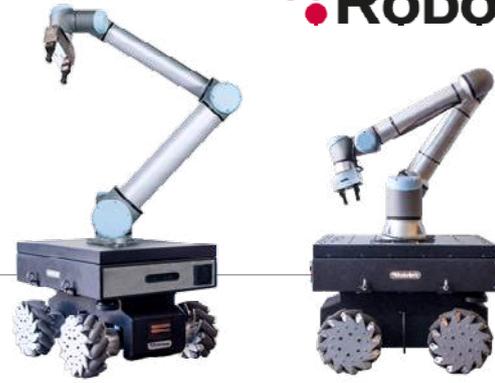
(Pinza opcional)

Peso **0,7 kg**

Fuerza de agarre **35-140 N**

Carrera **6 mm**

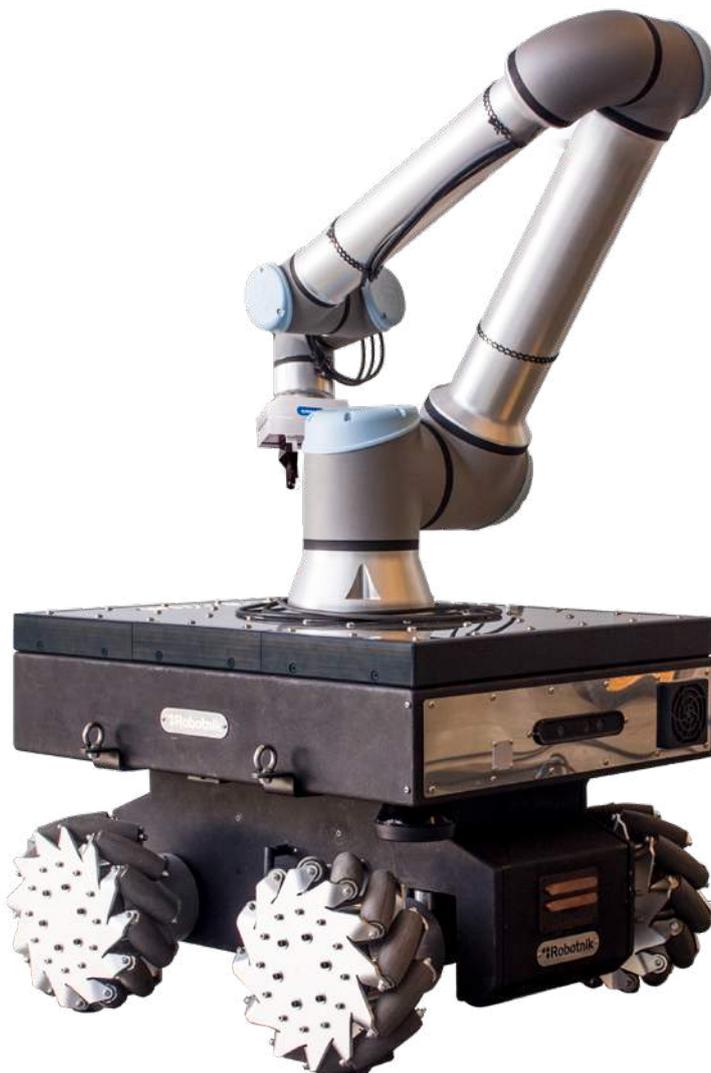
RB-KAIROS IO

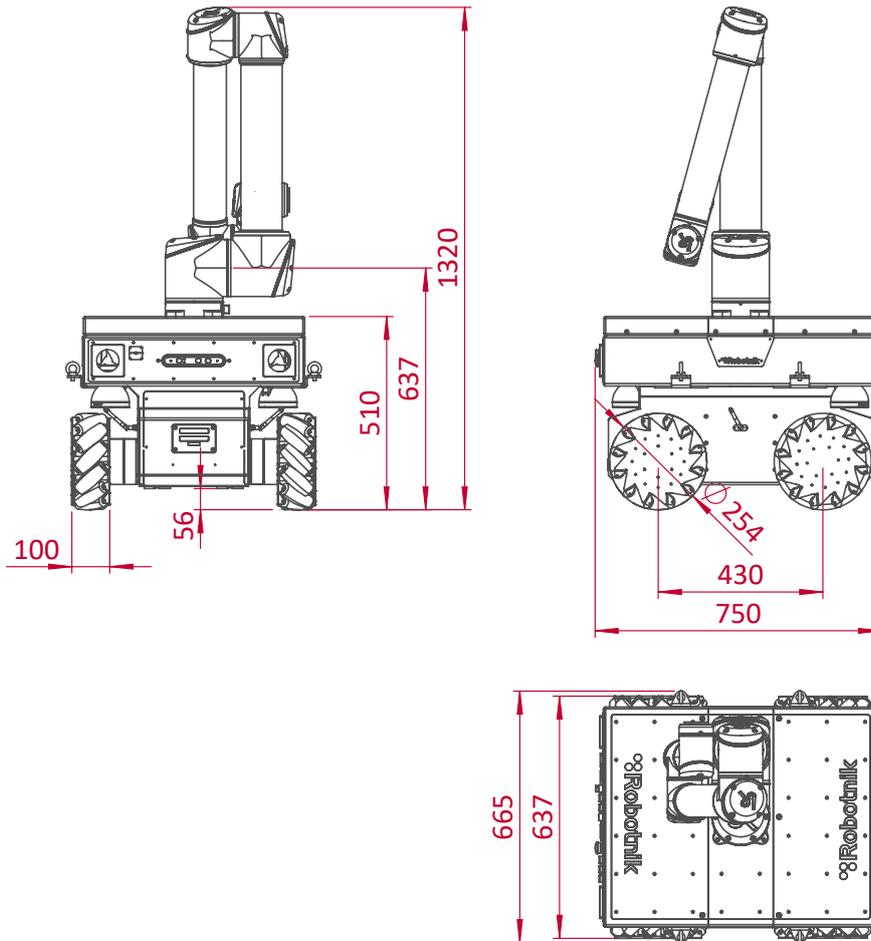


**MANIPULADOR
MÓVIL COLABORATIVO**
COMPLETAMENTE INTEGRADO
PARA **APLICACIONES INDUSTRIALES**

MANIPULACIÓN MÓVIL INDUSTRIAL:

MANIPULACIÓN (*PICK & PLACE*)
CARGA / POSICIONADO
MONTAJE
ENSAMBLAJE
ATORNILLADO, TALADRADO...
INSPECCIÓN Y VERIFICACIÓN





ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

MECÁNICA

(Configuración con ruedas omnidireccionales)

Dimensiones **750 x 665 x 1.320 mm (Plegado)**

Peso **135 kg**

Capacidad de carga **90/250 kg**

Velocidad **2 m/s**

Entorno **Interior**

Protección **IP54**

Autonomía **6/12 h en continuo movimiento**

Baterías **LiFePO₄ 15/30Ah@48V**

Motores de tracción **4 x 500 W servomotores brushless**

Rango de temperatura **0° a +50°C**

Máxima pendiente **10 %**

CONTROL

Controlador **Arquitectura abierta en ROS
PC integrado con Linux**

Comunicación **WiFi 802.11n**

Conectividad **Interna: USB, RS232 y GPIO
Externa: USB, RJ45, fuentes de
alimentación 5, 12 VDC y batería**

BRAZO

Peso **28,9 kg**

Capacidad de carga **10 kg**

Alcance **1.300 mm**

EGP 40 CO ACT

(Pinza opcional)

Peso **0,7 kg**

Fuerza de agarre **35-140 N**

Carrera **6 mm**

RB-KAIROS 16

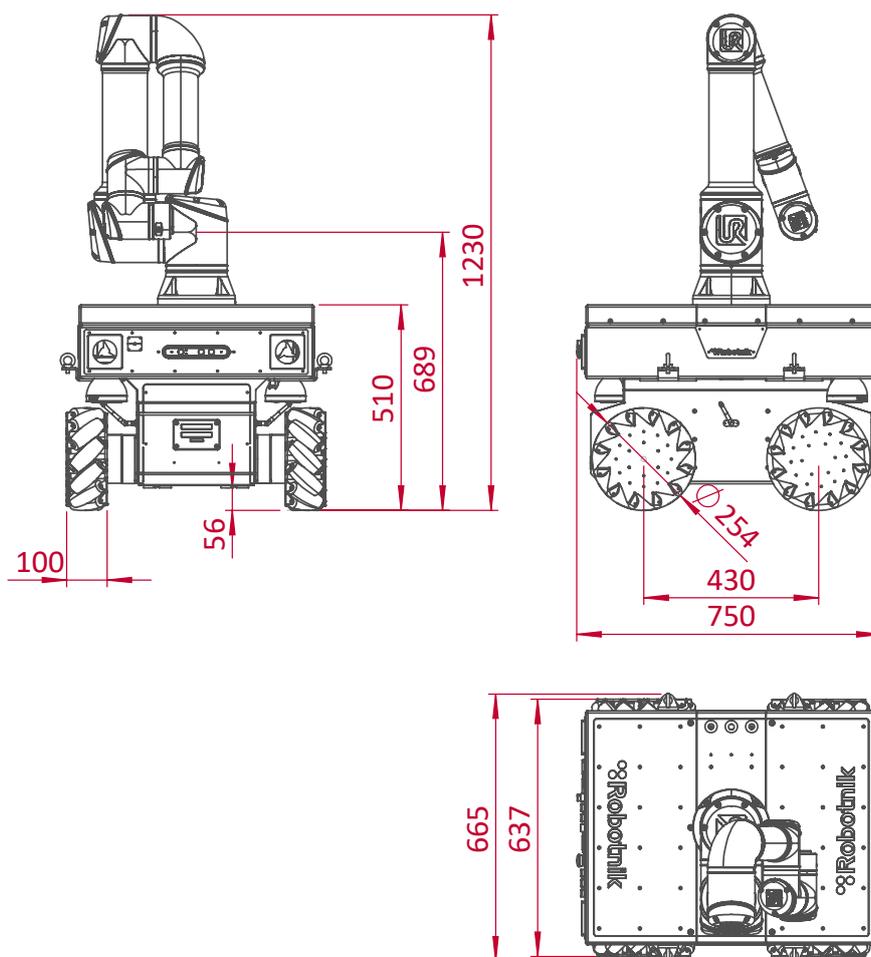


**MANIPULADOR
MÓVIL COLABORATIVO**
COMPLETAMENTE INTEGRADO
PARA **APLICACIONES INDUSTRIALES**

MANIPULACIÓN MÓVIL INDUSTRIAL:

MANIPULACIÓN (*PICK & PLACE*)
CARGA / POSICIONADO
MONTAJE
ENSAMBLAJE
ATORNILLADO
PERFORACIÓN / FRESADO
INSPECCIÓN Y VERIFICACIÓN
INVESTIGACIÓN & DESARROLLO





ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

MECÁNICA

(Configuración con ruedas omnidireccionales)

Dimensiones **750 x 665 x 1.230 mm (Plegado)**

Peso **140 kg**

Capacidad de carga **85/250 kg**

Velocidad **2 m/s**

Entorno **Interior**

Protección **IP54**

Autonomía **6/12 h en continuo movimiento**

Baterías **LiFePO₄ 15/30Ah@48V**

Motores de tracción **4 x 500 W servomotores brushless**

Rango de temperatura **0° a +50°C**

Máxima pendiente **10 %**

CONTROL

Controlador **Arquitectura abierta en ROS
PC integrado con Linux**

Comunicación **WiFi 802.11n**

Conectividad **Interna: USB, RS232 y GPIO
Externa: USB, RJ45, fuentes de
alimentación 5, 12 VDC y batería**

BRAZO

Peso **33,1 kg**

Capacidad de carga **16 kg**

Alcance **900 mm**

EGP 40 CO ACT

(Pinza opcional)

Peso **0,7 kg**

Fuerza de agarre **35-140 N**

Carrera **6 mm**