

# RB-KAIROS

10e



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

PICK & PLACE  
INSPECCIÓN Y METROLOGÍA  
ALIMENTACIÓN DE PIEZAS  
APLICACIONES INDUSTRIALES  
INVESTIGACIÓN & DESARROLLO

## ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

### MECÁNICA

Dimensiones **978 x 776 x 1.542 mm**

Peso **115 kg + 33,5 kg**

Capacidad de carga **100 kg / 250 kg**

Velocidad **1,5 m / s**

Entorno **Interior**

Protección **IP52 / IP64**

Autonomía **6 / 12 h**

Batería **LiFePO<sub>4</sub> 15 / 30Ah@48V**

Motores de tracción **4 x 500 W**  
**Servomotores sin escobillas**  
**con freno de seguridad**

Rango de temperatura **0° a + 50°C**

Máxima pendiente **10 %**



## CONTROL

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

Comunicación **WiFi 02.11a / b / g / n / ac  
Bluetooth 5.1**

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

**Listo para la integración "plug  
and play" de los brazos Universal  
Robots™ (versión OEM DC)**

## URIOE

Capacidad de carga **10 kg**

Alcance **1.300 mm**

**Listo para la integración de  
accesorios compatibles con el  
brazo disponibles en la tienda  
ROS Components**

