



# RB-KAIROS

16e

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

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



## ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

### MECÁNICA

|                      |   |
|----------------------|---|
| Dimensiones          | <b>978 x 776 x 1.406mm</b>  |
| Peso                 | <b>115 kg + 33,1 kg</b>   |
| Capacidad de carga   | <b>100 kg / 250 kg</b>  |
| Velocidad            | <b>1,5 m / s</b>  |
| Entorno              | <b>Interior</b>   |
| Protección           | <b>IP52 / IP64</b>  |
| Autonomía            | <b>6 / 12 h</b>   |
| Batería              | <b>LiFePO<sub>4</sub> 15 / 30Ah@48V</b>                                     |
| Motores de tracción  | <b>4 x 500 W<br/>Servomotores sin escobillas<br/>con freno de seguridad</b> |
| Rango de temperatura | <b>0° a + 50°C</b>  |
| Máxima pendiente     | <b>10 %</b>   |

## 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)**

## UR16E

Capacidad de carga **16 kg**

Alcance **900 mm**

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

