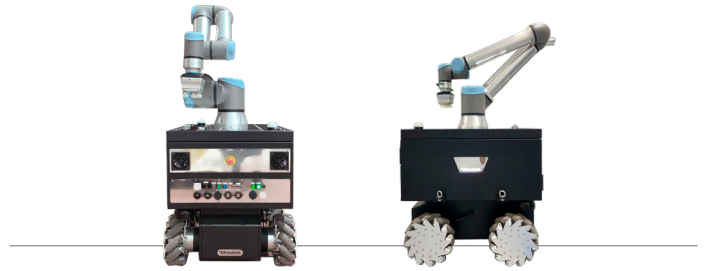


RB-KAIROS 10e



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

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

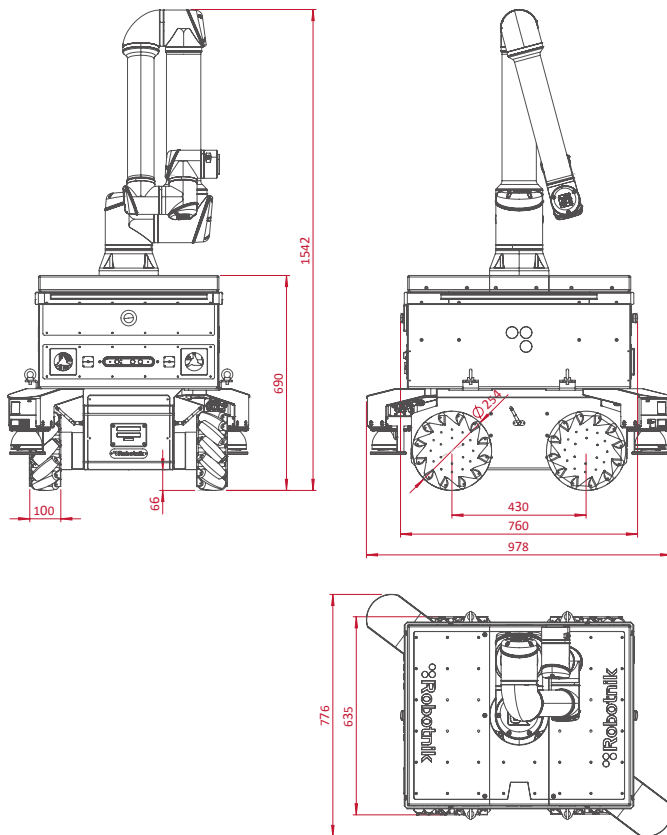


ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

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	LiFePO₄ 15 / 30Ah@48VDC
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

