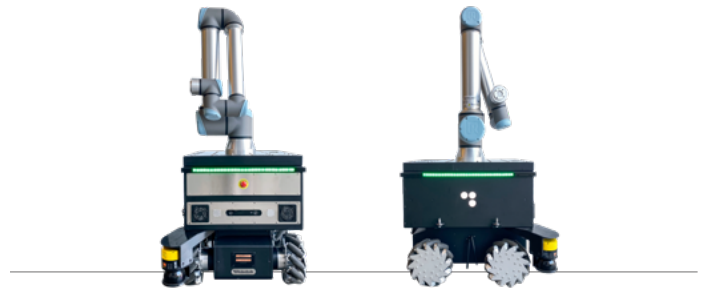


# RB-KAIROS 10e



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

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



## ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

### MECÁNICA

Dimensiones	<b>978 x 776 x 1.542 mm</b>
Peso	<b>115 kg + 33,5 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@48VDC</b>
Motores de tracción	<b>4 x 500 W</b> <b>Servomotores sin escobillas</b> <b>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 (5G/4G opcional)**

Conectividad **USB, RJ45, fuente de  
alimentación 12, 24 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**

