

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 **978 x 776 x 1.406mm**

Peso **115 kg + 33,1 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 (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)**

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**