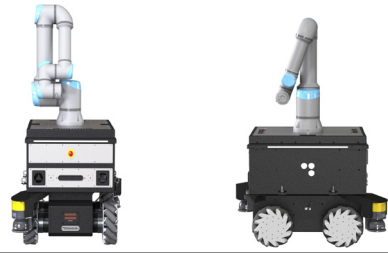


# RB-KAIROS 16e



**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>Hasta 250 kg</b>
Velocidad	<b>1,5 m / s</b>
Entorno	<b>Interior</b>
Protección	<b>IP52</b>
Autonomía	<b>Hasta 12 h</b>
Batería	<b>LiFePO<sub>4</sub> 15Ah@48VDC or 30Ah@48VDC</b>
Motores de tracción	<b>4 x 500 W Servomotores sin escobillas con freno de seguridad</b>
Rango de temperatura	<b>0° a + 50°C</b>
Máxima pendiente	<b>15 %</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)**

## 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**

