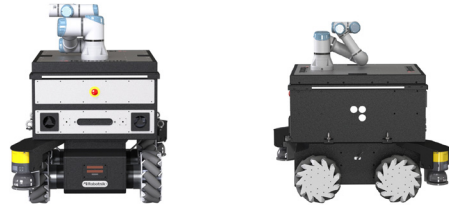


RB-KAIROS 3e



**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 944 mm**

Peso **115 kg + 11,2 kg**

Capacidad de carga **Hasta 250 kg**

Velocidad **1,5 m / s**

Entorno **Interior**

Protección **IP52**

Autonomía **Hasta 12 h**

Batería **LiFePO₄ 15Ah@48VDC or
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 **15 %**

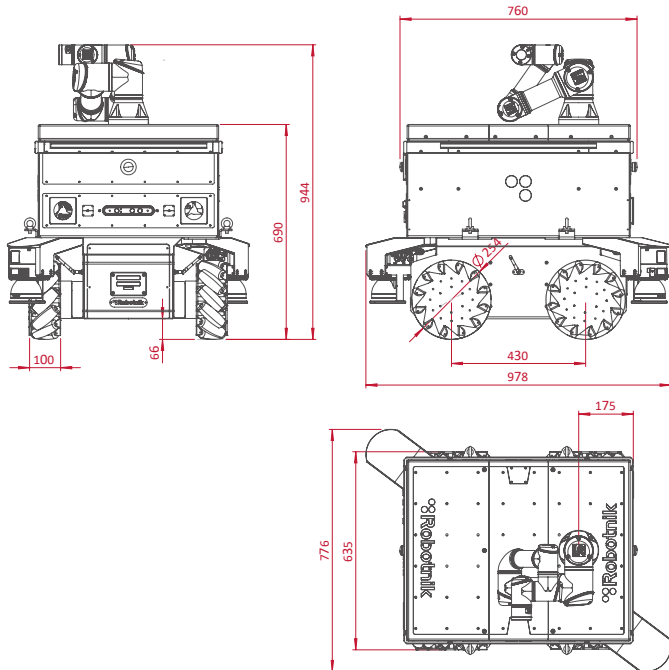
CONTROL

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)**



UR3E

Capacidad de carga **3 kg**

Alcance **500 mm**

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

