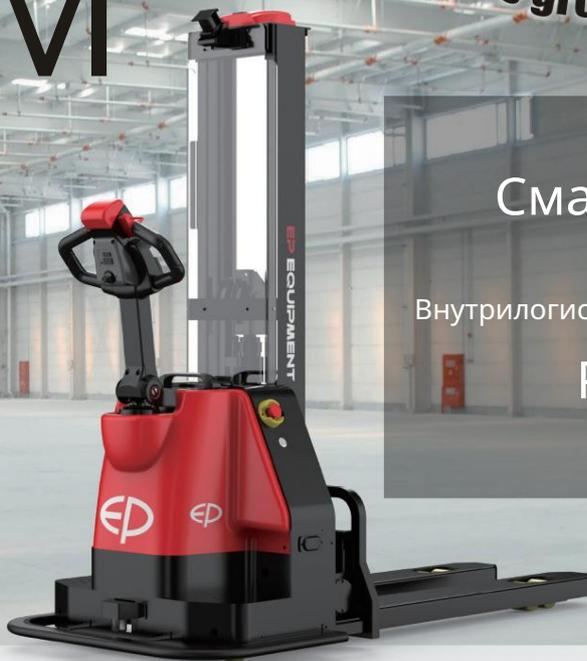




XR15MM

Штабелирование 1200 кг
Перемещение

по заводу и
складу



Смарт из EP

Внутрилогистические операции

Решение

- Зрелый XR15 + мономачта
- Высота подъема 1 метр позволяет взаимодействовать с производственной линией или вальцовым конвейером.
- 2D система визуальной навигации
- Автономная машина: простая и быстрая настройка робота.
- Настройка маршрута и мониторинг транспортных задач с помощью удобного приложения.
- Доступны режимы маршрута: суши-бар, автобусная остановка или такси.
- Кобот: Автоматическое ручное управление
- Съемные литий-ионные батареи для круглосуточной работы.



| Производитель | | | EP |
|----------------------------------------|-------|------|---------------------------------------------|
| Обозначение модели | | | XR15MM |
| <small>Водить машину</small> | | | Электрический |
| Грузоподъемность | В | кг | 1200 |
| Расстояние между центрами нагрузки | с | мм | 600 |
| Вес при обслуживании | | кг | 516 |
| Высота подъема | h3 | мм | 1000 |
| Общая ширина | b1/b2 | мм | 842 |
| Размеры вилки | s/e/l | мм | 55/170/1070 |
| Радиус поворота | Из | мм | 1666 |
| Максимальный уклон, с грузом/без груза | | % | 4/8 |
| Скорость движения, с грузом/без груза | | РС | 1/1.5 |
| Напряжение/номинальная емкость батареи | | В/Ах | 24/60 |
| Защита от повреждений | | | Бампер Лидар Кнопка аварийной остановки |
| Точность позиционирования | | мм | 2D визуальная навигация ±20 |
| Точность парковки Точность навигации | | мм | ±20 |

Штабелер-манипулятор грузоподъемностью 1200 кг для перемещения по заводу и складу.

XP15MM

| | | | | | |
|-------------------------|--------------------|-------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------|--------------------------|----------------------------|
| Оптимизированный отклик | 1.1 | Производитель | | | EP |
| | 1.2 | Обозначение модели | | | XP15MM |
| | 1.3 | Видь машины | | | Электрический |
| | 1.4 | Тип оператора | | | Пешеход |
| | 1.5 | Грузоподъемность | В | кг | 1200 |
| | 1.6 | Расстояние между центрами нагрузки | с | мм | 600 |
| | 1.8 | Расстояние между точками приложения нагрузки, от центра ведущей оси до вилки. | х | мм | 980 |
| | 1.9 | Колесная база | и | мм | 1322 |
| | Услуга масса | 2.1 | Вес при обслуживании | | кг |
| 2.2 | | Нагрузка на ось, передняя/задняя часть с нагрузкой | | кг | 700/925 |
| 2.3 | | Нагрузка на ось, передняя/задняя без нагрузки | | кг | 385/140 |
| Размеры | 4.4 | Высота подъема | h3 | мм | 1000 |
| | 4.15 | Сниженная высота | h13 | мм | 90 |
| | 4.19 | Общая длина | л1 | мм | 1945 |
| | 4.2 | Длина до торца вилки | л2 | мм | 723 |
| | 4.21 | Общая ширина | б1/б2 мм | | 842 |
| | 4.22 | Размеры вилки | с/е/л мм | | 55/170/1070 |
| | 4.25 | Ширина над вилками | 65 | мм | 540/600 |
| | 4.32 | Дорожный просвет, центр колесной базы | | мм | 25 |
| | 4.34.1 | Ширина прохода для поддонов 1000×1200 поперек. | Аст | мм | 2410 |
| | 4.35 | Радиус поворота | Из | мм | 1666 |
| | Производительность | 5.1 | Скорость движения, с грузом/без груза | | РС |
| 5.2 | | Скорость подъема груза, с грузом/без груза | | РС | 0.06/0.1 |
| 5.3 | | Снижение скорости, с грузом/без груза | | РС | 0.11/0.1 |
| 5.8 | | Максимальная проходимость, с грузом/без груза. | | % | 4/8 |
| 5.10 | | Рабочий тормоз | | | Электromагнитный |
| Электроприводитель | | 6.1 | Номинальная мощность приводного двигателя S2 60 мин. | | кВт |
| | 6.2 | Номинальная мощность двигателя лифта при S3 составляет 15%. | | кВт | 0,8 |
| | 6.4 | Напряжение батареи/номинальная емкость | | В/Ач | 24/60 |
| | 6.5 | вес батареи | | кг | 14 |
| | 8.1 | Тип управления приводом | | | ----- |
| Дополнительно | 10.5 | Конструкция рулевого управления | | | Электрический |
| | 10.7 | Уровень звукового давления в ухе водителя | | дБ(А) | <70 |
| | 10.11 | В помещении/на открытом воздухе | | | В помещении |
| | 10.12 | Уведомление о безопасности | | | Рог |
| | 10.13 | Защита безопасности | | | Бампер |
| | | | | | Лидар |
| | 10.13 | Защита безопасности | | | Кнопка аварийной остановки |
| | | | | | 2D визуальная навигация |
| | 10.14 | Позиционирование | | | 2D визуальная навигация |
| | 10.15 | Точность парковки | | мм | ±20 |
| | 10.16 | точность навигации | | мм | ±20 |
| 10.17 | Тип батареи | | | Литий-ионный аккумулятор | |

В случае улучшения технических параметров или конфигураций, дополнительное уведомление предоставляться не будет. Представленная схема может содержать нестандартные конфигурации.

