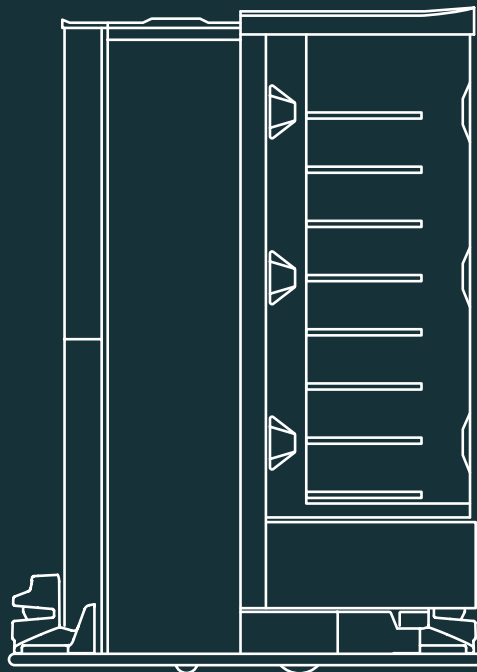


MAGAZINO



TORU

Un robot mobile qui interagit avec son environnement :
TORU peut collecter des boîtes à chaussures
en toute autonomie.

FICHE TECHNIQUE



Objets compatibles



Dimensions de l'objet (L x l x H)

Poids de l'objet

Hauteur de la pile

Poids de la pile

Surface (surface d'aspiration)

Caractéristiques incompatibles*

Épaisseur des lignes du code-barres

min. 50 x 100 x 80 mm

max. 390 x 280 x 145 mm

0,25 kg – 2,00 kg

max. 3 objets

max. 5,8 kg

lisse, stable, non poreuse

boîte s'ouvrant vers l'avant, attaches/adhésifs externes

min. 0,5 mm

Étagères de transport intégrées



Capacité

Niveau des étagères de stockage

Charge utile

8 – 16 objets, en fonction de la taille des objets

8 niveaux, écarts réglables par crans de 20 mm

max. 40 kg

Champ d'action**



Hauteur de saisie max.

Hauteur de saisie min.

Distance max. de l'objet du bord de l'étagère

2500 mm du sol

80 mm du sol

+/- 50 mm

Caractéristiques du robot



Surface de base (longueur x largeur)

Hauteur du robot

Hauteur du robot déployé

Poids à vide

Charge de surface admissible

Vitesse de navigation

Batterie

Durée de fonctionnement de la batterie

Durée journalière de fonctionnement du robot

1.375 mm x 685 mm

1.930 mm

2.912 mm

235 kg

295 kg/m² (charge utile incluse)

max. 1,5 m/s

Accumulateur lithium-fer-phosphate (LFP)

8 heures

18 heures

Autres

Gestion

Localisation et navigation

Dispositifs de sécurité

Interface

Caméras

Robots autonomes, gestion de flotte centralisée

Navigation contrôlée par la perception, basée sur la cartographie et localisation simultanées (SLAM)

Scanner laser, pare-chocs, capteurs de distance, arrêt d'urgence, déplacement manuel en cas d'urgence

Connexion au système de gestion d'entrepôt (WMS) via Wi-Fi

Caméras 2D et 3D pour la reconnaissance d'objets

* contrôle approfondi possible

** pour plus d'informations, voir la fiche technique sur l'environnement d'entrepôt

